SIEMENS

SINUMERIK

SINUMERIK 840D sl, SINAMICS S120 Alarmes

Manual de diagnóstico

Prefácio

Indicações básicas de segurança 1

Introdução 2

Alarme NC 3

Alarme em ciclos 4

HMI-Alarmes 5

SINAMICS-Alarmes 6

Alarmes de acionamento e periféricos 7

PLC-Alarmes 8

Reações do sistema 9

Anexo A A

Válido para comando do software SINUMERIK 840D sl / 840DE sl

Versão de software	
CNC	4.7 SP1
SINAMICS S120	4.7

01/2015

6FC5398-6BP40-5KA2

Informações jurídicas

Conceito de aviso

Este manual contém instruções que devem ser observadas para sua própria segurança e também para evitar danos materiais. As instruções que servem para sua própria segurança são sinalizadas por um símbolo de alerta, as instruções que se referem apenas à danos materiais não são acompanhadas deste símbolo de alerta. Dependendo do nível de perigo, as advertências são apresentadas como segue, em ordem decrescente de gravidade.

⚠ PERIGO
significa que **haverá** caso de morte ou lesões graves, caso as medidas de segurança correspondentes não forem tomadas.

⚠ AVISO
significa que **poderá haver** caso de morte ou lesões graves, caso as medidas de segurança correspondentes não forem tomadas.

⚠ CUIDADO
indica um perigo iminente que pode resultar em lesões leves, caso as medidas de segurança correspondentes não forem tomadas.

ATENÇÃO
significa que podem ocorrer danos materiais, caso as medidas de segurança correspondentes não forem tomadas.

Ao aparecerem vários níveis de perigo, sempre será utilizada a advertência de nível mais alto de gravidade. Quando é apresentada uma advertência acompanhada de um símbolo de alerta relativamente a danos pessoais, esta mesma também pode vir adicionada de uma advertência relativa a danos materiais.

Pessoal qualificado

O produto/sistema, ao qual esta documentação se refere, só pode ser manuseado por **pessoal qualificado** para a respectiva definição de tarefas e respeitando a documentação correspondente a esta definição de tarefas, em especial as indicações de segurança e avisos apresentados. Graças à sua formação e experiência, o pessoal qualificado é capaz de reconhecer os riscos do manuseamento destes produtos/sistemas e de evitar possíveis perigos.

Utilização dos produtos Siemens em conformidade com as especificações

Tenha atenção ao seguinte:

⚠ AVISO
Os produtos da Siemens só podem ser utilizados para as aplicações especificadas no catálogo e na respetiva documentação técnica. Se forem utilizados produtos e componentes de outros fornecedores, estes têm de ser recomendados ou autorizados pela Siemens. Para garantir um funcionamento em segurança e correto dos produtos é essencial proceder corretamente ao transporte, armazenamento, posicionamento, instalação, montagem, colocação em funcionamento, operação e manutenção. Devem-se respeitar as condições ambiente autorizadas e observar as indicações nas respetivas documentações.

Marcas

Todas denominações marcadas pelo símbolo de propriedade autoral ® são marcas registradas da Siemens AG. As demais denominações nesta publicação podem ser marcas em que os direitos de proprietário podem ser violados, quando usadas em próprio benefício, por terceiros.

Exclusão de responsabilidade

Nós revisamos o conteúdo desta documentação quanto a sua coerência com o hardware e o software descritos. Mesmo assim ainda podem existir diferenças e nós não podemos garantir a total conformidade. As informações contidas neste documento são revisadas regularmente e as correções necessárias estarão presentes na próxima edição.

Siemens AG
Division Digital Factory
Postfach 48 48
90026 NÜRNBERG
ALEMANHA

N.º de encomenda de documento: 6FC5398-6BP40-5KA2
℗ 07/2015 Sujeito a alterações

Copyright © Siemens AG 2005 - 2015.
Todos os direitos reservados

Prefácio

Documentação SINUMERIK

A documentação SINUMERIK é dividida nas seguintes categorias:

- Documentação geral
- Documentação do usuário
- Documentação do fabricante e de serviço

Mais informações

No Link http://www.siemens.com/motioncontrol/docu estão disponíveis informações sobre os seguintes temas:

- Encomenda de documentação / Visão geral das publicações
- Outros links para o download de documentos
- Uso da documentação online (localização e pesquisa de manuais e informações)

Pedimos que encaminhe suas questões (reclamações, correções) sobre a documentação técnica através de um Fax ou E-Mail para o seguinte endereço:

docu.motioncontrol@siemens.com

My Documentation Manager (MDM)

No seguinte link estão disponíveis informações que servem para compor individualmente uma documentação de máquina específica de OEM baseada no material publicado da Siemens:

www.siemens.com/mdm

Training

As informações sobre a oferta de treinamento estão disponíveis sob:

- www.siemens.com/sitrain
  SITRAIN - o treinamento desenvolvido pela Siemens para produtos, sistemas e soluções de automação
- www.siemens.com/sinutrain
  SinuTrain - software de treinamento para SINUMERIK

FAQs

As Perguntas Mais Frequentes estão disponíveis para consulta nas páginas do Service&Support som o item Suporte ao Produto. http://support.automation.siemens.com

SINUMERIK

As informações sobre o SINUMERIK estão disponíveis no seguinte link:

www.siemens.com/sinumerik

Grupo alvo

Esta publicação é dirigida a:

- Projetistas
- Técnico de colocação em operação
- Oparador da máquina
- Pessoal da assistência técnica e da manutenção

Aplicação

O manual de diagnósticos permite que o grupo ao qual é destinado avalie erros e indicações de falhas e reaja de forma adequada.

Com a ajuda do manual de diagnósticos, o grupo ao qual é destinado tem uma visão geral de várias opções de diagnóstico e ferramentas de diagnóstico.

Suporte técnico

Os números de telefone para consultas técnicas de cada país estão disponíveis na Internet sob http://www.siemens.com/automation/service&support

Índice remissivo

Prefácio **3**

1 Indicações básicas de segurança **7**

1.1 Indicações gerais de segurança 7

1.2 Industrial Security 8

2 Introdução **9**

2.1 Aplicação do Manual de Diagnóstico 9

2.2 Estrutura do Manual do Diagnóstico 10

2.3 Faixa de números de alarmes 14

2.4 Alarme de sistema de falhas 18

2.5 Entrar em contato com a Assistência técnica 19

3 Alarme NC **21**

4 Alarme em ciclos **559**

5 HMI-Alarmes **721**

6 SINAMICS-Alarmes **729**

7 Alarmes de acionamento e periféricos **1397**

8 PLC-Alarmes **1409**

9 Reações do sistema **1435**

9.1 Reações do sistema em alarmes SINUMERIK 1435

9.2 Critério de eliminação para alarmes 1437

9.3 Reações do sistema por alarmes SINAMICS 1438

A Anexo A **1441**

A.1 Lista de abreviações 1441

A.2 Vista Geral da documentação 1447

Índice **1449**

Indicações básicas de segurança

1

1.1 Indicações gerais de segurança

⚠ AVISO

Risco de vida devido à inobservância das indicações de segurança e dos riscos residuais

Devido à inobservância das indicações de segurança e dos riscos residuais na documentação de hardware pertinente, podem ocorrer acidentes com graves lesões ou morte.

- Respeite as indicações de segurança da documentação de hardware.
- Na avaliação de riscos, considere os riscos residuais.

⚠ AVISO

Risco de vida devido a funções com falha da máquina em consequência da parametrização incorreta ou alterada

Através da parametrização incorreta ou alterada podem se originar funções com falhas nas máquinas, as quais podem provocar graves lesões ou morte.

- Proteja os parâmetros contra um acesso não autorizado.
- Domine as possíveis funções com falhas através de medidas apropriadas (por ex., PARADA DE EMERGÊNCIA ou DESLIGAMENTO DE EMERGÊNCIA).

1.2 Industrial Security

Indicação

Industrial Security

A Siemens oferece produtos e soluções com funções de Segurança Industrial, que auxiliam na operação segura de instalações, soluções, máquinas, dispositivos e/ou redes. Eles são elementos importantes para um amplo conceito de segurança industrial. Os produtos e soluções da Siemens são continuamente aperfeiçoados, sob este ponto de vista. A Siemens recomenda, informar-se impreterivelmente com regularidade sobre as atualizações de produto.

Para garantir a operação segura dos produtos e soluções da Siemens é necessário adotar medidas de proteção adequadas (por ex., conceito de proteção de células) e integrar cada componente a um amplo conceito de segurança industrial, que corresponda ao atual nível tecnológico. Ao fazer isso, também é importante considerar produtos de outros fabricantes utilizados no conjunto. As informações mais detalhadas sobre o Industrial Security poderão ser encontradas em Endereço (http://www.siemens.com/industrialsecurity).

Para estar sempre informado a respeito das atualizações de produtos, registre-se para receber nosso boletim informativo específico do produto. Mais informações a respeito podem ser encontradas em Endereço (http://support.automation.siemens.com).

⚠ AVISO

Perigo devido aos estados operacionais inseguros devido à manipulação do software

As manipulações do software (por ex., vírus, cavalos de troia, software malicioso, vermes) podem provocar estados operacionais inseguros em sua instalação, o que pode provocar morte, graves lesões corporais e danos materiais.

- Mantenha o software atualizado.
  As informações e a Newsletter a respeito podem ser encontradas em Endereço (http://support.automation.siemens.com).
- Integre os componentes de automação e de propulsão em um conceito de segurança industrial global ou na máquina de acordo com o nível atual da técnica.
  As informações mais detalhadas podem ser encontradas em Endereço (http://www.siemens.com/industrialsecurity).
- Considere em seu conceito de segurança industrial global todos os produtos utilizados.

Introdução 2

2.1 Aplicação do Manual de Diagnóstico

O manual de diagnóstico descreve os alarmes/mensagens da área do NC, HMI, PLC e SINAMICS. É uma referência de trabalho e permite ao operador da máquina:

- avaliar corretamente as situações especiais durante a operação da máquina.
- apurar a reação do sistema em situações especiais.
- utilizar a possibilidade de operação contínua seguida de situações especiais.
- seguir referências em outras documentações com detalhes adicionais.

2.2 Estrutura do Manual do Diagnóstico

Acionamento NC/ HMI e alarmes PLC e periféricos

As descrições sobre os alarmes podem ser encontrados nos capítulos:

- PLC-Alarmes (Página 1409)
- HMI-Alarmes (Página 721)
- Alarmes de acionamento e periféricos (Página 1397)
- PLC-Alarmes (Página 1409)

Em cada capítulo os alarmes são distribuídos pelos números dos alarmes de forma crescente. A sequência não é contínua.

Estrutura do acionamento NC / HMI e descrições dos alarmes PLC e periféricos

A descrição dos alarmes possui a seguinte estrutura:

<Número do alarme> <Texto do alarme>

Explicação:

Reação:

Solução:

Continuação do programa

Cada alarme é claramente identificado pelo <número de alarme> e pelo <texto de alarme>.

A descrição dos alarmes é dividida da seguinte forma:

- Explicação
- Reação
  Veja o capítulo: Alarme NC (Página 21)
- Solução
- Continuação do programa
  Veja o capítulo: Critério de eliminação para alarmes (Página 1437)

Alarmes SINAMICS

Os erros e estados detectados por componentes do acionamento são indicados por alarmes. Esses alarmes SINAMICS são categorizados em avisos e alarmes.

Falhas e alarmes possuem as seguintes diferenças:

Falhas	• Ao ocorrer a falha, a reação correspondente é iniciada. • A eliminação da falha exige as seguintes medidas: – Eliminar a causa da falha – Reconhecer a falha
Alarme	• Sem reação à falha. • Avisos são auto reconhecidos, isto é, se a causa for eliminada, os avisos são automaticamente resetados.

As descrições sobre os alarmes SINAMICS podem ser encontradas no capítulo: Reações do sistema por alarmes SINAMICS (Página 1438)

Estrutura das descrições dos alarmes SINAMICS

A descrição dos alarmes SINAMICS possui a seguinte estrutura:

<Número do alarme> <Localização> <Texto do alarme>

Conteúdo da mensagem:

Drive object:

Reação:

Quitação:

Causa:

Solução:

Cada alarme é claramente identificado pelo <número de alarme> e pelo <texto de alarme>.

A <localização> é uma informação de indicação opcional. A localização pode ser:

- Nome do eixo e número do acionamento ou
- Número do barramento e escravo de PROFINET ou componente de PROFIBUS-DP afetado

Na descrição dos alarmes, apresenta-se um curinga para indicar esta informação opcional <localização>.

A descrição dos alarmes SINAMICS é dividida da seguinte forma:

- Conteúdo da mensagem
  A informação sobre o conteúdo das mensagens fornece informações sobre a composição dos Alarmes/Falhas.
  Exemplo:
  Conteúdo da mensagem: Número do compon.: %1, Causa: %2
  Esses alarmes ou alertas contêm informações sobre o número do componente e causa. As indicações %1 e %2 são variáveis preenchidas no modo online com o software de comissionamento com os valores correspondentes.
- Drive object
  Para cada alarme (Falha/Alerta) é especificado a qual drive object esta mensagem corresponde. Uma mensagem pode pertencer a um, a vários, ou a todos os drive objects.
- Reação
  Especifica o padrão de reação em um erro.
  Veja o capítulo: Reações do sistema por alarmes SINAMICS (Página 1438)
- Reconhecimento
  Veja o capítulo: Reações do sistema por alarmes SINAMICS (Página 1438)
- Causa
  Para a causa do alarme/alerta, o valor da falha/alerta é preparado o quanto antes em formato texto.
- Solução

Literatura

Se você necessitar de mais informações sobre os alarmes, os alarmes serão encontrados sob um número de parâmetros de 5 posições no manual de relações SINAMICS S120/ S150.

A maneira de escrever os números de parâmetros pode ser derivada como segue:

No manual de relações SINAMICS, as falhas e os alertas iniciam com as letras "F" e o seguinte número de 5 posições.

Exemplo:

A descrição do alarme **207016** será encontrada na falha **F07016**.

Sincronização de horário e data

Indicação

Sincronização da hora

Os acionamentos SINAMICS não possuem um cronômetro de tempo real. O horário e a data do cronômetro SINAMICS serão sincronizados no compasso de 10 segundos com o cronômetro SINUMERIK de tempo real.

A consequência é que após uma alteração de data e/ou horário do cronômetro de tempo real SINUMERIK poderão decorrer até 10 segundos até que essa alteração esteja sincronizada com os acionamentos SINAMICS.

Se nesse intervalo de tempo de até 10 segundos surgirem os alarmes SINAMICS (Números de alarmes 200000 – 299999), esses alarmes SINAMICS recebem o carimbo de indicador de data/horário desatualizado. Os alarmes SINUMERIK que foram disparados devido aos alarmes SINAMICS (Números de alarmes < 200000 e > 300000) já recebem o novo carimbo de indicador de data/horário.

2.3 Faixa de números de alarmes

A tabela seguinte fornece uma visão geral de todos os valores reservados para alarmes/ mensagens.

Indicação

A lista de alarmes do manual de diagnósticos representa apenas as faixas de alarmes que são válidos para o produto especificado.

Tabelas 2-1 Alarme NCK/Mensagem

000.000 - 009.999	Alarmes gerais	
010.000 - 19. 999	Alarmes de canal	
020.000 - 029.999	Alarmes de eixo / fuso	
	027.000 - 027.999	Alarmes para Safety Integrated
030.000 - 099.999	Alarmes funcionais	
	040.000 - 059.999	Reservado
	060.000 - 064.999	Alarmes de ciclos da SIEMENS
	065.000 - 069.999	Alarmes de ciclos do usuário
	070.000 - 079.999	Ciclos de compilação de fabricante e OEM
	080.000 - 084.999	Textos de mensagens dos ciclos da SIEMENS
	082.000 - 082.999	Mensagens SHOPMILL e Ciclos CMT
	083.000 - 084.999	Mensagens de ciclos de medição
	085.000 - 089.999	Mensagens de ciclos de usuário
	090.000 - 099.999	Reservado

Tabelas 2-2 Alarme HMI/Mensagem

100.000 - 139.999	Sistema	
	100.000 - 100.999	Sistema básico
	101.000 - 101.999	Diagnóstico
	102.000 - 10.999	Serviço
	103.000 - 103.999	Máquina
	104.000 - 104.999	Parâmetros
	105.000 - 105.999	Programação
	106.000 - 106.999	Reserva
	107.000 - 107.999	MCU
	108.000 -108.999	HiGraph
	109.000 - 109.999	Sistemas descentralizados (M: N)
	110.000 - 110.999	Ciclos
	113.000 - 113.999	Wizard (HMI Embedded)
	114 000 - 114.999	HT 6
	119.000 - 119.999	OEM
	120.000 - 129.999	HMI Advanced
	130.000 - 139-999	HMI Advanced OEM
140.000 - 199.999	Reservado	
	142.000 - 142.099	RCS Viewer Embedded / RCS Host Embedded A descrição dos alarmes encontra-se na documentação do produto do SINUMERIK Integrate for Production.
	148.500 - 148.999	SINUMERIK Integrate for Production A descrição dos alarmes encontra-se na documentação do produto do SINUMERIK Integrate for Production.
	149.000 - 149.999	
	150.000 - 159.999	SINUMERIK Operate
	160.000 – 169.999	SINUMERIK Operate OEM

Tabelas 2-3 Alarmes SINAMICS (Falhas/Avisos)

201.000 - 203.999	Control Unit, Controle	
	201.600 - 201.799	Mensagens de funções integradas de acionamento "Safety Integrated"
204.000 - 204.999	Reservado	
205.000 -205.999	Power Unit	
206.000 - 206.899	Alimentação	
206.900 - 206.999	Módulos de freio	
207.000 - 207.999	Acionamento	
208.000 - 208.999	Opção COMM BOARD	

209.000 - 212.999	Reservado
213.000 - 213.010	Licenciamento
213.011 - 219.999	Reservado
220.000 - 229.999	OEM
230.000 - 230.999	Componente Power unit DRIVE-CLiQ
231.000 - 231.999	Componente encoder 1 DRIVE-CLiQ
232.000 - 232.999	Componente encoder 2 DRIVE-CLiQ **Nota:** Todas as falhas são automaticamente emitidas com um aviso, quando o encoder é parametrizado como sistema de medição direto e não interfere com o controle do motor.
233.000 - 233.999	Componente encoder 3 DRIVE-CLiQ **Nota:** Todas as falhas são automaticamente emitidas com um aviso, quando o encoder é parametrizado como sistema de medição direto e não interfere com o controle do motor.
234.000 - 234.999	Voltage Sensing Module (VSM)
235.000 - 235.199	Módulo terminal 54F (TM54F)
235.200 - 235.999	Módulo terminal 31 (TM31)
236.000 - 236.999	Módulo Hub DRIVE-CLiQ
240.000 - 240.999	Controller Extension
241.000 - 248.999	Reservado
249.000 - 249.999	SINAMICS GM/SM/GL
250.000 - 250.499	Communication Board (COMM BOARD)
250.500 - 259.999	OEM Siemens
260.000 - 265.535	SINAMICS DC MASTER (Regime DC)

Tabelas 2-4 Alarmes de acionamento e periféricos

300.000 - 399.999	Alarmes de acionamento e periféricos

Tabelas 2-5 Alarmes PLC/Mensagens

400.000 - 499.999	Alarmes gerais de PLC	
500.000 - 599.999	Alarmes de canal	Os alarmes de PLC na faixa 500.000 - 899.999 são configurados e descritos pelo fabricante da máquina
600.000 - 699.999	Alarmes de eixo / fuso	
700.000 - 799.999	Área do usuário	
800.000 - 899.999	Sequências de execução/gráficos	
	(810.001 - 810.009 mensagens de erro no sistema no PLC [1])	

900.000 - 965.999	HMI PRO sl Runtime
966.000 - 999.999	Reservado

[1] Mais informações detalhadas estão disponíveis através de funções de diagnóstico (buffer de diagnóstico) do SIMATIC STEP 7.

2.4 Alarme de sistema de falhas

Faixa de números

Os alarmes seguintes são erros de sistema:

1000	1005	1013	1017
1001	1010	1014	1018
1002	1011	1015	1019
1003	1012	1016	1160

Os alarmes de erros do sistema não serão descritos com mais detalhes neste manual.

Caso ocorra um destes erros, favor entrar em contato com a Assistência Técnica, consultar o capítuloEntrar em contato com a Assistência técnica (Página 19)

2.5 Entrar em contato com a Assistência técnica

Contato com a Assistência técnica

Por meio do seguinte Link é possível entrar em contato com um especialista da Siemens:

www.siemens.com/sinumerik/help → www.siemens.de/automation/support-request

Para um processamento mais rápido, inclua as seguintes informações:

- Número do alarme incl. texto do alarme
- Descrição da ação do operador/tipo de operação antes da mensagem de alarme
- Arquivo de protocolo (extrato através da combinação de teclas <Ctrl> + <Alt> + <D>

Serviço em campo e outras pessoas de contato

Assistência por telefone, prestação de serviço e pessoas de contato locais podem ser encontrados em:

www.siemens.com/sinumerik/contact → www.siemens.com/automation/partner

Mais informações

A documentação SINUMERIK pode ser encontrada em:

www.siemsens.com/sinumerik/docu → http://www.siemens.com/motioncontrol/docu

A assistência on-line oferece outras informações, como: FAQs, informações de produto, contribuições de foros:

www.siemens.com/sinumerik/support → www.siemens.com/automation/support

Alarme NC

3

1030 Erro de sistema no módulo Link, código de erro %1, tipo de erro %2

Parameters: %1 = número hex. do Link-Error

%2 = número hex. do tipo do Link-Error

Explanation: Este alarme não é um erro de usuário. Um erro interno ocorreu no software do módulo de link. Dois parâmetros são acionados com este erro para serem utilizados com o debug. Eles informam sobre a causa e o local do erro.

Reaction: NC não está pronto.

Canal não está pronto.

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Remedy: Solicite o suporte (Support Request) indicando o texto do erro no seguinte endereço: http://www.siemens.com/automation/support-request

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

1031 Módulo Link gerou um erro não especificado %1 NCU %2 %3 %4

Parameters: %1 = número hex. do status não especificado em stateOfLinkModules

%2 = número da NCU

%3 = comando do módulo Link para o NCK

%4 = status do Link próprio

Explanation: Este não é um alarme do usuário.

- Caso NCU== 0 -> um parâmetro diferente de zero não foi encontrado

- Caso NCU não igual a zero -> na conexão com esta NCU foi detectado um erro, para o qual o NC não está habilitado a interpretar. O erro é apresentado como número. É possível que o módulo link NCU tenha uma versão de software mais recente do que o NC.

Os outros parâmetros servem para a localização do erros no software de NC/LINK-MODUL.

Reaction: NC não está pronto.

Canal não está pronto.

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Remedy: Solicite o suporte (Support Request) indicando o texto do erro no seguinte endereço: http://www.siemens.com/automation/support-request

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

2000 Monitoração de sinal de vida do PLC

Explanation: O PLC tem que gerar um sinal de vida dentro de um determinado período de tempo (MD10100 $MN_PLC_CYCLIC_TIMEOUT). Se isto não ocorrer, será disparado este alarme.

O sinal de vida é uma leitura de um contador acionado na interface interna NC/PLC, que é implementado pelo PLC com o alarme de tempo de 10 ms. O NCK verifica também ciclicamente se a leitura do contador se alterou.

O PLC deve gerar um sinal de vida dentro de um determinado período de tempo. Caso isto não ocorra, este alarme é disparado.

Reaction: NC não está pronto.
Reação local ao alarme.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Favor entrar em contato com a Assistência Técnica autorizada. Controlar o período de monitoramento no MD10100 $MN_PLC_CYCLIC_TIMEOUT (valor de referência: 100ms).
Determinar e eliminar a causa do erro no PLC. (Análise o USTACK. Se o monitoramento não for acionado por uma parada de PLC, mas por um loop no programa de usuário, não haverá nenhuma entrada USTACK.)
Este alarme também ocorre como consequência de uma parada do PLC.
(Parada de PLC com dispositivo de programação,
parada de PLC através de interruptor de colocação em funcionamento,
parada de PLC através de alarme)
Se não for nenhum destes casos, solicite o suporte (Support Request) indicando o texto do erro no seguinte endereço: http://www.siemens.com/automation/support-request

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

2001 PLC não entrou em ciclo

Explanation: O PLC tem de gerar, pelo menos, um sinal de vida, dentro do período de tempo especificado no MD10120 $MN_PLC_RUNNINGUP_TIMEOUT (valor padrão: 1 seg.).
O PLC tem que gerar pelo menos 1 sinal de vida dentro de um período de tempo determinado após Power ON.

Reaction: NC não está pronto.
Reação local ao alarme.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: - Favor entrar em contato com a Assistência Técnica autorizada. O tempo de monitoramento no MD10120 $MN_PLC_RUNNINGUP_TIMEOUT deve ser controlado e corrigido no 1º ciclo OB1.
- Determinar e eliminar a causa do erro no PLC (loop ou parada no programa de usuário).
Solicite o suporte (Support Request) indicando o texto do erro no seguinte endereço: http://www.siemens.com/automation/support-request.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

2100 Atingido o limite de aviso da bateria NCK

Explanation: A monitoração de subtensão da bateria NCK atingiu o nível de pré-alarme.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Informe o pessoal ou o departamento de service autorizado. A bateria tem de ser trocada dentro das próximas 6 semanas (consulte o Manual do Equipamento) para evitar que os dados da memória RAM sejam perdidos.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

2101 Alarme da bateria NCK

Explanation: A monitoração de subtensão da bateria NCK foi acionada durante o funcionamento cíclico.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Informe o pessoal ou o departamento de service autorizado. Substitua a bateria no módulo NC sem interromper a fonte de alimentação (consulte o Manual do Equipamento) para evitar que os dados de memória RAM sejam perdidos.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

2102 Alarme da bateria NCK

Explanation: A monitoração de subtensão da bateria NCK foi detectada durante a inicialização do sistema.

Reaction: NC não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Informe o pessoal/departamento de serviço autorizado. Substitua a bateria no módulo NC (consulte o Manual do Equipamento).
O sistema tem de ser reinicializado, porque deve-se presumir que os dados da memória RAM foram perdidos durante a última fase sem energia como resultado da tensão de alimentação excessivamente baixa (consulte o Manual de Comissionamento).

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

2110 Alarme de temperatura NCK

Explanation: O sensor de temperatura atingiu o limiar de resposta.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Para cancelar o sensor, é necessário uma redução da temperatura de 7°C.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

2120 Alarme do ventilador NCK, tipo %1

Explanation: O monitoramento da velocidade do ventilador no módulo NC respondeu.
Se "Type 1" é sinalizado, então envolve um módulo que pode ser especificamente desligado para evitar o dano á mecânica (consulte o Manual do Equipamento).

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Informe o pessoal ou o departamento de service autorizado. O módulo com o ventilador e a bateria NCK devem ser substituídos para evitar que o módulo NC seja mecanicamente danificado.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

2130 Subtensão 5V/24V do encoder ou 15V do conversor digital-analógico

Explanation: A alimentação de tensão (5V / 24V) dos encoders ou (+/-15V) dos conversores digital-analógico falhou.

Reaction: NC não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Eixos deste canal devem ser novamente referenciados.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Por favor, informe o pessoal ou o departamento de service autorizado. Verificar se existe curto-circuito nos encoders e nos cabos dos mesmos (retirar o cabo, desta forma o erro não deverá ocorrer). Verificar a tensão de alimentação.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

2140 A posição atual da chave de serviço força, no próximo POWER ON, ao apagamento da memória SRAM (reinicialização geral ativa)

Explanation: Atualmente, a chave de inicialização encontra-se em reset geral, o que faz com que, ao efetuar o próximo reset do grupo, a memória SRAM deste grupo seja apagada. Em consequência, perde-se a memória de dados do NC.

Reaction: NC não está pronto.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Repor a chave de inicialização em zero.

Programm continuation: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

2192 Não está presente nenhum módulo NCU-Link, MD %1 resetado

Parameters: %1 = String: Valor do MD

Explanation: Foi feita uma tentativa de ativar a funcionalidade de NCU-Link, mas hardware não está presente. O MD foi zerado. Ocorre apenas no sistema NCU-Link.

Reaction: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Instalar módulo de hardware e voltar a ativar a função (MD)

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

2195 [Canal %1:] Eixo %2 Puncionamento em alta velocidade impossível via Link

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Foi feita uma tentativa em ativar puncionamento em alta velocidade para um eixo programado em uma NCU diferente de onde se encontra o acionamento.

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Remedy: Puncionamento em alta velocidade é somente permitido para uma única NCU.

Programm continuation: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

2196 Link de eixo ativo e MD18720 $MN_MM_SERVO_FIFO_SIZE !=%1

Parameters: %1 = Valor requerido no MD18720 $MN_MM_SERVO_FIFO_SIZE !=%1

Explanation: Ocorre somente com sistema de link NCU.
- Possíveis causas da falha:
- Pelo menos um eixo foi programado via link DC, portanto o dado de máquina MD18720 $MN_MM_SERVO_FIFO_SIZE deve ser 3 ou 4.
- O ciclo IPO desta NCU é mais rápido que o ciclo de comunicação do link , portanto o dado de máquina MD18720 $MN_MM_SERVO_FIFO_SIZE deve ser carregado com o valor proposto pelo alarme.

Reaction: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: O dado de máquina MD18720 $MN_MM_SERVO_FIFO_SIZE deve ser carregado com o valor proposto pelo alarme.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

2200 [Canal %1:] As funções corte rápido/puncionamento não são permitidas em diversos canais.

Parameters: %1 = Número do canal

Explanation: Foi tentado ativar a função corte rápido ou "puncionamento em um canal, enquanto uma destas se encontrava ativa em outro canal. Estas funções só podem ser ativadas simultaneamente dentro do mesmo canal.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: A funções funções corte rápido/puncionamento só podem existir simultaneamente no mesmo canal.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

2900 O reboot ocorre com retardo

Explanation: O alarme informa sobre um reboot com retardo.
O alarme somente ocorre quando o Reboot foi executado através da HMI e o MD10088 $MN_REBOOT_DELAY_TIME for especificado maior do que zero.
O alarme pode ser suprimido com MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK Bit 20

Reaction: NC não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Cancelado o atraso na reção do alarme.

Remedy: Veja MD10088 $MN_REBOOT_DELAY_TIME e MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

3000 Parada de emergência

Explanation: A solicitação de parada de emergência está ativa na interface NCK/PLC DB10 DBX56.1 (parada de emergência)

Reaction: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Cancelado o atraso na reção do alarme.

Remedy: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Eliminar a causa da parada de emergência e confirmá-la através da interface PLC/NCK DB10 DBX56.2 (confirmação de parada de emergência).

Verificar se um camede parada de emergência foi ativado ou um botão de emergência foi pressionado. Verificar o programa de PLC.

Eliminar a causa da parada de emergência, e a confirme através da interface PLC/NC DB10 DBX56.2 (confirmação de parada de emergência).

Programm continuation: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

4000 [Canal %1:] Dado de máquina %2 [%3] contém lacuna na atribuição dos eixos

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = String: Valor do MD

Explanation: A atribuição de um eixo de máquina a um canal através do dado de máquina MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED tem de ocorrer sem lacunas. Durante a partida do sistema (Power On) as lacunas são reconhecidas e exibidas como alarme.

Reaction: NC não está pronto.

Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Remedy: Por favor, informe o pessoal ou o departamento de service autorizado. As entradas para os índices dos eixos de máquina utilizados no canal devem ser contíguos na tabela MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED sem lacunas. Lacunas na atribuição de eixos de canal devem ser habilitadas através do MD11640 $MN_ENABLE_CHAN_AX_GAP.

Por favor, informe o pessoal ou o departamento de service autorizado.

Configurar MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED de forma que os eixos sejam atribuídos aos canais sem nenhuma lacuna. Isto significa que a medida que o índice dos eixos de canais aumenta, um eixo de máquina deve ser atribuído para cada canal até que um zero seja inserido pela primeira vez (sem eixos de máquinas). Um zero deve ser inserido para todos os índices elevados nos MDs.

A sequência dos números dos eixos de máquina é irrelevante.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

4001 [Canal %1:] Eixo %2 definido por mais que um canal, via dado de máquina %3

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Índice: Número do eixo da máquina

%3 = String: Valor do MD

Explanation: No dado de máquina específico do canal MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED [CHn, AXm]=x (n ... número do canal, m ... número do eixo do canal, x ... número do eixo da máquina) um eixo da máquina foi atribuído a vários canais, sem que tenha sido definido um canal mestre para este eixo.

Normalmente, não faz sentido atribuir um eixo de uma máquina a vários canais. Em casos excepcionais pode ser efetuada uma parametrização múltipla se for definido um canal mestre para esse eixo. A configuração dos canais pode ser efetuada de acordo com as necessidades do programa de usinagem, por meio de uma palavra-chave (ainda a ser definido em uma versão posterior do produto).

Reaction: NC não está pronto.

Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Remedy: Por favor, informe o pessoal ou o departamento de service autorizado. Definir um canal mestre para os eixos, que devem ser utilizados alternadamente em um ou em outro canal pelo programa de usinagem, no dado de máquina específico do eixo MD30550 $MA_AXCONF_ASSIGN_MASTER_CHAN [AXm]=n (m ... número do eixo da máquina, n ... número do canal).

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

4002 [Canal %1:] Dado de máquina %2[%3] contém um eixo não definido no canal

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = String: Valor do MD

%3 = Índice: MD-Array

Explanation: Apenas os eixos ativados no canal pelo MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED [kx]=m podem ser declarados como eixos geométricos, eixos de transformação ou eixos de orientação no MD20050 $MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB [gx]=k. Isso aplica-se também ao MD22420 $MC_FGROUP_DEFAULT_AXES. (gx:Índice do eixo geométrico, kx: índice do eixo de canal, k: nº do eixo do canal, m: N.º do eixo de usinagem).

Especificação dos eixos geométricos para os eixos de canal

MD20050 $MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB (inclui n° de eixo de canal k):

- Índice do eixo geométrico: 0, 1º canal: 1, 2º canal: 1
- Índice do eixo geométrico: 1, 1º canal: 2, 2º canal: 0
- Índice do eixo geométrico: 2, 1º canal: 3, 2º canal: 3

MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED (incluir eixo de usinagem n° m):

- Índice do eixo de canal: 0, 1º canal: 1, 2º canal: 4
- Índice do eixo de canal: 1, 1º canal: 2, 2º canal: 5
- Índice do eixo de canal: 2, 1º canal: 3, 2º canal: 6
- Índice do eixo de canal: 3, 1º canal: 7, 2º canal: 0
- Índice do eixo de canal: 4, 1º canal: 8, 2º canal: 0
- Índice do eixo de canal: 5, 1º canal: 0, 2º canal: 0
- Índice do eixo de canal: 6, 1º canal: 0, 2º canal: 0
- Índice do eixo de canal: 7, 1º canal: 0, 2º canal: 0

Apenas os eixos ativos no canal pelo MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED [kx]=m podem ser declarados como eixos geométricos em MD20050 $MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB [gx]=k.

gx ... Índice de eixos geométricos k ... Nº do eixo de canal.

kx ... Índice de eixos de canal m Nº do eixo de usinagem.

Reaction: NC não está pronto.

Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Remedy: Por favor, informe o pessoal ou o departamento de service autorizado.

Corrigir

- MD20050 $MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB
- MD24... $MC_TRAFO_AXES_IN_...
- - MD24... $MC_TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_...
- MD22420 $MC_FGROUP_DEFAULT_AXES
- e/ou MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED.

Por favor, informe o pessoal ou o departamento de service autorizado.

Verificar e corrigir o MD20050 $MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB e

MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED.

A base é o array MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED, no qual o número do eixo de máquina que deve ser controlado por este canal é especificado. Para os "eixos de canal" são atribuídos os nomes através do MD20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB e atribuídos aos eixos geométricos através do MD20050 $MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB. Para este propósito, os eixos de canal correspondentes são inseridos neste array MD para cada eixo geométrico.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

4003 Eixo %1 Atribuição de um canal mestre no dado de máquina %2 incorreta ou ausente

Parameters: %1 = Eixo
%2 = String: Valor do MD

Explanation: Para algumas aplicações, é comum operar um eixo em vários canais (eixo C ou fuso em único fuso ou máquinas com carros duplos).
Os eixos de máquina que são definidos através do MD específico de canal MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED em vários canais, devem ser atribuídos a um canal mestre com o MD específico de eixo MD30550 $MA_AXCONF_ASSIGN_MASTER_CHAN.
Para eixos que são ativados em um único canal, o número deste canal ou zero deve ser inserido como canal mestre.

Reaction: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Por favor, informe o pessoal ou o departamento de service autorizado. MD 20070: Corrigir $MC_AXCONF_MACHAX_USED e/ou MD30550: $MA_AXCONF_ASSIGN_MASTER_CHAN.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

4004 [Canal %1:] Dado de máquina %2 eixo %3 definido várias vezes como eixo geométrico

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = String: Valor do MD
%3 = índice de eixo

Explanation: Um eixo pode ser definido como eixo geométrico apenas uma vez.

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Corrigir MD20050 $MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

4005 [Canal %1:] Número máximo de eixos foi excedido. Limite %2

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = limite máximo para o número de eixos em um canal

Explanation: O dado de máquina MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED define quais os eixos de máquina que podem ser utilizados neste canal. Assim se especifica também o número de eixos ativos no canal. Este limite superior foi excedido. Nota: devido a lacunas entre os eixos de canal, alguns índices de MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED podem ficar sendo não utilizados e não são considerados assim como eixo ativo do canal.

Exemplo:

- CHANDATA(2)
- $MC_AXCONF_MACHAX_USED[0] = 7
- $MC_AXCONF_MACHAX_USED[1] = 8
- $MC_AXCONF_MACHAX_USED[2] = 0
- $MC_AXCONF_MACHAX_USED[3] = 3
- $MC_AXCONF_MACHAX_USED[4] = 2
- $MC_AXCONF_MACHAX_USED[5] = 0
- $MC_AXCONF_MACHAX_USED[6] = 1
- $MC_AXCONF_MACHAX_USED[7] = 0

Este canal utiliza os cinco eixos de máquina 1, 2, 3, 8, 7. Ele possui 5 eixos ativos de canal.

Reaction: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Corrigir MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

4006 O número máximo de eixos ativáveis foi excedido (limite %1)

Parameters: %1 = Número de eixos

Explanation: A soma dos dois dados de opção $ON_NUM_AXES_IN_SYSTEM e $ON_NUM_ADD_AXES_IN_SYSTEM não pode exceder o número máximo de eixos no sistema

Reaction: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. A soma dos dois dados de opção $ON_NUM_AXES_IN_SYSTEM e $ON_NUM_ADD_AXES_IN_SYSTEM não pode exceder o número máximo de eixos (em função da configuração).

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

4007 Eixo %1 configuração incorreta de uma NCU mestre no dado de máquina %2

Parameters: %1 = Eixo
%2 = String: Valor do MD

Explanation: Os eixos de máquina que podem ser ativados em várias NCKs através de MD10002 $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB, deverão ser configurados a uma NCU mestre, em MD30554 $MA_AXCONF_ASSIGN_MASTER_NCU. Para os eixos configurados em apenas uma NCU, o número desta NCU ou zero deverá ser programado como NCU máster. Uma configuração pode somente ser feita via MD30554 $MA_AXCONF_ASSIGN_MASTER_NCU se o eixo de máquina estiver endereçado via canal (MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED+ MD10002 $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB).

Reaction: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Corrigir MD30554 $MA_AXCONF_ASSIGN_MASTER_NCU e/ou MD10002 $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

4009 Dado de máquina %1%2 contém valor inválido.

Parameters: %1 = String: Valor do MD
%2 = Série: especificação adicional possível

Explanation: Um valor foi especificado acima ou abaixo da faixa de valor ou valor-limite de uma variável, dados de máquina ou uma função.

Reaction: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Especificar o valor correto.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

4010 Dado de máquina %1[%2] contém valor inválido

Parameters: %1 = String: Valor do MD
%2 = Índice: MD-Array

Explanation: Na definição de nomes nas tabelas NCK (arrays) para: eixos da máquina, ângulo Euler, vetores de sentido, vetores normais, parâmetros de interpolação e coordenadas de ponto intermediário foi violada uma das seguintes regras de sintaxe para o identificador especificado:
- O identificador deve ser uma letra de endereço do NC (A, B, C, I, J, K, Q, U, V, W, X, Y, Z), eventualmente com uma ampliação numérica (840D: 1-99)
- O identificador deve iniciar com 2 letras maiúsculas quaisquer, mas não com o caractere $ (reservado para variável de sistema).
- O identificador não deve ser uma palavra chave da linguagem NC (ex: POSA).

Na determinação dos nomes de eixos de máquina, foi violada uma das seguintes regras de sintaxe para o identificador especificado:
1. O identificador deve ser uma letra de endereço do NC (A, B, C, I, J, K, Q, U, V, W, X, Y, Z), eventualmente com uma ampliação numérica
2. O identificador deve iniciar com 2 letras maiúsculas mas não com $ (reservado para variáveis de sistema).
3. O identificador não deve ser uma palavra chave da linguagem do NC (ex: SPOS).

Reaction: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Por favor, informe o pessoal ou o departamento de service autorizado.Introduzir os valores para os nomes definidos pelo usuário, com sintaxe correta, nos MDs relacionados na sequência.
- Eixos da máquina: MD10000 $MN_AXCONF_MACHAX_NAME_TAB
- Ângulos euler: MD10620 $MN_EULER_ANGLE_NAME_TAB
- Vetores de normal: MD10630 $MN_NORMAL_VECTOR_NAME_TAB
- Vetores de direção: MD10640 $MN_DIR_VECTOR_NAME_TAB
- Parâmetros de interpolação: MD10650 $MN_IPO_PARAM_NAME_TAB
- Coordenadas de pontos intermediários: MD10660 $MN_INTERMEDIATE_POINT_NAME_TAB

Por favor, informe o pessoal ou o departamento de service autorizado.

Inserir os nomes definidos pelo usuário, com sintaxe correta, nos MDs relacionados na sequência.

Eixos de máquina: MD10000 $MN_AXCONF_MACHAX_NAME_TAB

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

4011 [Canal %1:] Dado de máquina %2[%3] contém valor inválido

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = String: Valor do MD

%3 = Índice: MD-Array

Explanation: Na definição de nomes nas tabelas específicas de canais para eixos geométricos e eixos de canal foi violada uma das seguintes regras de sintaxe para o identificador especificado:
- O identificador deve ser uma letra de endereço do NC (A, B, C, I, J, K, U, V, W, X, Y, Z), eventualmente com uma ampliação numérica.
- O identificador deve iniciar com 2 letras maiúsculas quaisquer, mas não com o caractere $ (reservado para variável de sistema).
- O identificador não pode ser uma palavra-chave da linguagem NC (p. ex. SPOS).

Reaction: NC não está pronto.

Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Remedy: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.

Aplicação correta da sintaxe para nomes de utilização definida no MD indicado
- Eixos geométricos: MD20060 $MC_AXCONF_GEOAX_NAME_TAB
- Eixos de canal: MD20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

4012 Dado de máquina %1[%2] contém valor inválido

Parameters: %1 = String: Valor do MD

%2 = Índice: MD-Array

Explanation: O Valor selecionado não é válido. Valores válidos são:
- AX1 - AXn: denominação dos eixos de máquina
- N1AX1 - NnAXm: denominação de eixos de link (NCU + eixo de máquina). Somente ocorre em configuração nível 'NCU--Link'!
- C1S1 - CnSm: denominação de eixos de container (container + lugar de container). Apenas para configuração nível 'eixos de container'.

Reaction: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Utilizar denominação corretas

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

4013 Configuração incorreta do NCU-Link pelo dado de máquina %1 = %2, na NCU_1 = %3

Parameters: %1 = String: Valor do MD
%2 = Índice: MD-Array
%3 = valor do MD da NCU mestre

Explanation: Na NCU local foi detectada uma configuração de módulo link diferente da mestre NCU do NCU-cluster. Através da configuração do módulo Link é determinado o padrão de tempo de sistema, a velocidade de comunicação em bauds e a repetição de telegramas máxima possível.
Para tal, utilizam-se os seguintes dados de máquina:
- SYSCLOCK_SAMPL_TIME_RATIO,
- IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO,
- LINK_RETRY_CTR,
- LINK_BAUDRATE_SWITCH,
- SYSCLOCK_CYCLE_TIME

Estes dados de máquina devem conter o mesmo valor em todas as NCUs.

Reaction: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Os dados de máquina necessários para a configuração do módulo Link devem ser idênticos em todas as NCUs do cluster.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

4014 Eixo %1 definido várias vezes em %2

Parameters: %1 = String: Valor do MD
%2 = cadeia: dado de máquina

Explanation: Aqui um eixo foi parametrizado várias vezes.
O eixo pode ser:
- um eixo de máquina
- um eixo link
- um eixo em um lugar de container

Reaction: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Corrigir a parametrização dos eixos.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

4015 Contentor de eixo %1, localização %2, localização %3 mista de fuso e eixo.

Parameters: %1 = número do container de eixos
%2 = localização no container de eixos
%3 = localização no container de eixos

Explanation: Um contentor de eixo pode conter apenas fusos (35000 $MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX != 0) ou apenas eixos (35000 $MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX == 0). Operação mista não é possível. No entanto, fusos podem movimentar-se em modo eixo.

Reaction: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Dado de máquina 35000 $MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX deve ser != 0 ou == 0 para todos os eixos/fusos em um contentor de eixos.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

4016 Eixo %1 já utilizado pela NCU %2

Parameters: %1 = índice do eixo de máquina
%2 = número da NCU

Explanation: Procurou-se aplicar, a um eixo, valores comando de várias NCU's. Ocorre apenas no sistema de NCU-Link.

Reaction: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Corrigir a parametrização dos eixos.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

4017 Container de eixos %1, lugar %2 já utilizado pela NCU %3

Parameters: %1 = número do container de eixos
%2 = localização no container de eixos
%3 = número da NCU

Explanation: Foi feita uma referencia múltipla ao lugar no container de eixos através da tabela lógica de eixos (MD10002 $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB). Em NCU-Link a referência múltipla pode ser originada também por uma outra NCU do mesmo grupo.
Exemplo: O container1 lugar1 foi incorretamente referenciado duas vezes
- $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB[0] = CT1_SL1
- $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB[6] = CT1_SL1

Reaction: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Atribuição correta e completa dos lugares no container. Verifique os dados de máquina para a configuração da tabela de eixos lógicos (MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB)

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

4018 Container de eixos %1, posição %2 não é utilizado por nenhum canal

Parameters: %1 = número do container de eixos
%2 = localização no container de eixos

Explanation: O lugar no container não é parametrizado por nenhum canal.

Reaction: NC não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Atribuição correta e completa dos lugares de container. Verificar os dados de máquina MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED e MD10002 $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

4019 O avanço do contentor de eixos %1 até o estado atual %3 do eixo/fuso %4 no canal %2 não é permitido

Parameters: %1 = número do container de eixos
%2 = Canal número
%3 = Estado atual
%4 = eixo/fuso

Explanation: Este erro somente ocorre com o avanço direto do contentor. No avanço direto do contentor deve ser ativado apenas um canal do comando de linguagem NC para o avanço do contentor. Para garantir isso, todos os demais canais deverão estar em estado de Reset ou os eixos não podem ser movimentados neste momento.
Para o NCU-Link a condição mencionada acima é aplicada para todos os canais do grupo de NCUs.
Atual estado:
- 1: Interpolador ativo para um eixo do contentor de eixos
- 2: Fuso girando para NCUs de diferente ciclo IPO
- 3: New-Config ativo
- 4: O eixo AXCT é um eixo/fuso mestre ativo
- 5: A medição está ativa para o eixo AXCT
- 6: Movimento sobreposto ativo para eixo AXCT
- 7: O eixo AXCT é um eixo/fuso escravo ativo
- 8: Solicitação de PLC ativa para eixo AXCT
- 9: O deslocamento de ponto zero externo está ativo para o eixo AXCT

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: O programa deve ser interrompido com Reset, assim como todos os outros canais.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4020 Identificador %1 utilizado várias vezes no dado de máquina %2

Parameters: %1 = String: Identificador
%2 = String: Valor do MD

Explanation: Na determinação dos nomes nas tabelas NCK (Arrays) para: eixos de máquinas, ângulos de euler, vetores de direção, vetores normais, parâmetros de interpolação e coordenadas de pontos intermediários, foi utilizado um nome, que já existe no comando.
Na determinação dos nomes de eixos de máquina nas tabelas NC (arrays), um identificador que já existe no controle foi utilizado.

Reaction: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Selecionar uma sequência de caracteres, que ainda não tenha sido usada no sistema, para o identificador ser introduzido (no máx. 32 caracteres)

Programm continuation: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

4021 [Canal %1:] Identificador %2 utilizado várias vezes no dado de máquina %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = String: Identificador
%3 = String: Valor do MD

Explanation: Na determinação do nome nas tabelas dos canais para eixos geométricos e eixos de canal, foi utilizado um identificador, que já existe no comando.

Reaction: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Selecionar uma sequência de caracteres, que ainda não tenha sido usada no sistema, para o identificador ser introduzido (no máx. 32 caracteres)

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

4022 [Canal %1:] Eixo %2: Ativação de contentor de eixo %3 não permitida: desl. pto. zero ext. ativo.

Parameters: %1 = canal
%2 = eixo/fuso
%3 = número do container de eixos

Explanation: A ativação do posicionamento do container de eixos não é possível, está ativo um deslocamento externo de zero.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: O programa deve ser cancelado com Reset, o deslocamento externo de zero deve ser desativado antes de ser ativado o container de eixos.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4023 Posicionamento do container de eixos %1 não é permitido, container de eixos %2 está a posicionar

Parameters: %1 = Container de eixos.
%2 = Container de eixos.

Explanation: Somente um container de eixos pode estar girando ao mesmo tempo.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Cancelar o programa mediante RESET, ou sincronizar a execução de programa (NCUs, canais) de forma a que esteja ativo, ao mesmo tempo, apenas um container de eixos.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4024 Configuração de eixo inválida devido à falta de dados de máquina para o container de eixos

Parameters: %1 = número da NCU
%2 = número do container de eixos

Explanation: Não se conseguiu criar a configuração de eixo devido à falta de dados de máquina para o container de eixos. Este erro só pode surgir em consequência de erros na comunicação. A falha de comunicação deverá ser indicada adicionalmente por outros alarmes.

Reaction: NC não está pronto.
Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Eliminar os problemas na comunicação de Link (ver demais mensagens de alarme presentes)

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

4025 [Canal %1:] Eixo %2: Ativação de contentor de eixo %3 não permitida: Master-Slave ativo.

Parameters: %1 = canal
%2 = eixo/fuso
%3 = número do container de eixos

Explanation: A ativação do posicionamento do container de eixos não é possível, porque está ativo um acoplamento Mestre-Escravo.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Cancelar o programa com RESET. Se necessário, desconectar o acoplamento Mestre-Escravo.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4026 Dado de máquina %1[%2], eixo Link NC%3_AX%4 não é utilizado por nenhum canal

Parameters: %1 = String: Valor do MD
%2 = Índice: MD-Array
%3 = número da NCU
%4 = número do eixo de máquina

Explanation: O eixo Link não está sendo parametrizado por nenhum canal.

Reaction: NC não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Corrigir e completar a parametrização lógica dos eixos. Verificar os dados de máquina MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED e MD10002 $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

4027 Atenção: O MD %1 foi alterado também para os outros eixos do container de eixos %2

Parameters: %1 = String: Valor do MD

%2 = número do container de eixos

Explanation: Mensagem para o usuário de que a alteração do dado de máquina do eixo foi efetuada também para todos os outros eixos do mesmo container de eixos.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: nenhuma

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

4028 Atenção: Os dados de máquinas dos eixos nos containeres de eixos foram adaptados

Explanation: Mensagem para o usuário de que foram adaptados os dados de máquina dos eixos nos containeres de eixos.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: nenhuma

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4029 Atenção: Na próxima inicialização serão adaptados os dados de máquinas de eixos no container de eixos %1

Parameters: %1 = número do container de eixos

Explanation: Mensagem para o usuário de que os dados de máquina dos eixos no container de eixos serão adaptados na próxima inicialização. Um container de eixos possibilita qualquer troca de eixos entre canais e entre NCUs. A fim de possibilitar esta troca sem quaisquer conflitos, os eixos devem mostrar, dentro do mesmo container de eixos, um comportamento semelhante. O primeiro eixo no container de eixos determina os dados de máquina que devem ser iguais também para os outros eixos do container de eixos.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: nenhuma

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

4030 [Canal %1:] Identificador ausente no dado de máquina %2[%3]

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = String: Valor do MD

%3 = Índice: MD-Array

Explanation: De acordo com a configuração de eixo nos dados de máquina MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED e MD20050 $MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB, espera-se um identificador de eixo para o dado de máquina exibido.

Reaction: NC não está pronto.

Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Remedy: Informe o pessoal/departamento de serviço autorizado.
Verifique a configuração de eixos e insira o identificador ausente no MD ou, se o eixo não deveria existir, especifique para este eixo de canal o eixo de máquina 0 nos dado de máquina específicos de canal MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED. Caso se trate de um eixo geométrico, que não deve ser utilizado (isso aplica-se somente para usinagem de 2 eixos, por exemplo, tornos), deve-se introduzir eixo de canal 0 adicionalmente no dado específico do canal MD20050 $MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB..$MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

4031 [Canal %1:] Eixo Link %2 definido para vários canais no dado de máquina %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Índice: número de eixo para a parametrização de eixos lógico
%3 = String: Valor do MD

Explanation: Ocorre somente no sistema Link da NCU. O eixo referido foi definido, no dado de máquina MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED, várias vezes ou em vários canais. Se quiser defini-lo em vários canais deverá atribuir ao eixo em questão, através do dado de máquina MD30550 $MA_AXCONF_ASSIGN_MASTER_CHAN, um canal mestre. Este erro só pode ocorrer se no caso de um eixo Link NCU. A causa para esta definição errada também pode ser a falha da comunicação NCU-Link. A falha da comunicação Link deverá ser indicada adicionalmente por outros alarmes.

Reaction: NC não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Corrigir o dado de máquina MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED ou atribuir um canal mestre. No caso de falha da comunicação Link deverá primeiro se eliminar estas causas de erro.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

4032 [Canal %1:] Identificador incorreto para eixo de faceamento %2

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = String: Valor do MD

Explanation: De acordo com a configuração de eixo no MD20150 $MC_GCODE_RESET_VALUES ou MD20100 $MC_DIAMETER_AX_DEF espera-se, na posição indicada, um identificador de eixo de faciamento.

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Por favor, informe o pessoal/departamento de service autorizado. Completar o identificador correto.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

4033 Atenção: Comunicação NCU-Link ainda não pôde ser estabelecida

Explanation: Não se conseguiu estabelecer a comunicação NCU-Link , devido a outros alarmes devido a outros alarmes presentes. Este é o caso, por exemplo, se na partida o sistema reconhecer e modificar tempos de ciclos incorretos (ver alarme 4110).

Reaction: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Verifique e elimine os outros alarmes e reinicialize o NC.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

4034 Eixo Link local %1 não permitido devido a diferentes ciclos de interpolação = %2/%3

Parameters: %1 = nome do eixo
%2 = ciclo de interpolação local
%3 = ciclo de interpolação máx.

Explanation: Eixos Link locais só são permitidos na NCU se o ciclo de interpolação configurado corresponder ao ciclo de interpolação mais lento da união de NCUs.

Reaction: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Remover o eixo link local (ver MD10000 $MN_AXCONF_MACHAX_NAME_TAB e MD12701 $MN_AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB1) ou adaptar o ciclo de interpolação. (MD10070 $MN_IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO)

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

4035 Ciclo de interpolação da NCU%1 = %2 incompatível com NCU%3 = %4

Parameters: %1 = NCU_número1
%2 = valor do MD da NCU_número1
%3 = NCU_número2 (com o ciclo de interpolação mais lento)
%4 = valor do MD da NCU_número2

Explanation: Surgirá apenas em sistemas de link de NCU. Os ciclos de interpolação das NCUs referidas no alarme não se adaptam. O ciclo de interpolação mais lento numa união NCU-Link deve ser um múltiplo inteiro de todos os outros ciclos de interpolação projetados.

Reaction: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Configurar, de forma adequada, MD10070 $MN_IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO em todas as NCUs da união Link.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

4036 Configuração NCU link incorreta pelo MD %1

Parameters: %1 = String: Valor do MD

Explanation: Somente ocorrerá com sistemas NCU link. Diferentes tempos de ciclos de interpolação e de controle de posicionamento foram ajustados nas NCUs do grupo de link. Isso somente será permitido se a função FAST-IPO-LINK in MD18780 $MN_MM_NCU_LINK_MASK for ativada.
Cuidado: Para fins de diagnóstico, dois alarmes adicionais são apresentados juntos com este alarme.
- 1° Parâmetro: Tempo do controle de posicionamento ou do ciclo IPO desta NCU.
- 2° Parâmetro: Tempo do controle de posicionamento ou do ciclo IPO de outra NCU.

Reaction: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: - Ativar a função FAST-IPO-LINK no MD18780 $MN_MM_NCU_LINK_MASK
- Ou não programe valores diferentes para o ciclo de controle de posicionamento ou para o ciclo IPO nas NCUs (Veja MD10070 $MN_IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO e MD10060 $MN_POSCTRL_SYSCLOCK_TIME_RATIO).

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

4037 O avanço do contentor de eixos %1 no atual estado do canal %2 não é permitido

Parameters: %1 = número do container de eixos
%2 = Canal número

Explanation: Este erro somente ocorre com o avanço direto do contentor. No avanço direto do contentor deve ser ativado apenas um canal do comando de linguagem NC para o avanço do contentor. Para garantir isso, todos os demais canais deverão estar em estado de Reset.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: O programa deve ser interrompido com Reset, assim como todos os outros canais.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4038 Container de eixos %1: avançamento no estado atual da NCU %2 não é permitido

Parameters: %1 = número do container de eixos
%2 = número da NCU

Explanation: Este erro somente ocorre com o avanço direto do contentor. No avanço direto do contentor deve ser ativado apenas um canal do comando de linguagem NC para o avanço do contentor. Para garantir isso, todos os demais canais deverão estar em estado de Reset.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: O programa deve ser interrompido com Reset, assim como todos os outros canais.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4039 [canal %1:] : O avanço do contentor de eixos %2 não é permitido: o canal não possui nenhum eixo de contentor

Parameters: %1 = canal
%2 = número do container de eixos

Explanation: Este erro somente ocorre com o avanço direto do contentor. A solicitação para a rotação direta do contentor de eixos somente pode ser realizada em um canal com os eixos do contentor

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: O programa deve ser cancelado com Reset. Ativar a rotação direta do contentor em um canal com eixos do contentor.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4040 [Canal %1:] Identificador de eixo %2 inconsistente em relação ao dado de máquina %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = String: identificador de eixo
%3 = String: Valor do MD
%4 = Não há eixos de canal suficiente digitados no MD exibido.

Explanation: A utilização do identificador de eixo indicado no MD exibido não é consistente com a configuração de eixo do canal especificado nos MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED e MD20050 $MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB.
Somente com a ativação do ciclo compilador 'OEM transformation': Quantidade insuficiente de eixos e canais introduzidos no dado de máquina mencionado no alarme.

Reaction: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Por favor informe pessoal/departamento de service autorizado.
Verificar e corrigir o identificador utilizado nos MD10000 $MN_AXCONF_MACHAX_NAME_TAB, MD20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB e/ou MD20060 $MC_AXCONF_GEOAX_NAME_TAB.
Somente com o compilador de ciclo ativo 'OEM transformation': Em adição ao MDs indicados, verifique e corrija MD24110 $MC_TRAFO_AXES_IN_1[n] da transformação OEM ativada por meio do manual 'Description of Functions'.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

4041 Os dados da máquina %1 foram configurados de maneira diferente nas NCUs.

Parameters: %1 = Nome do dado de máquina

Explanation: Os dados da máquina especificados devem ser configurados em todas as NCUs, com os mesmos valores configurados.

Reaction: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Configurar os dados da máquina de maneira uniforme em todas as NCUs.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

4045 [Canal %1:] Conflito entre o dado de máquina %2 e o dado de máquina %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = String: Valor do MD
%3 = String: Valor do MD

Explanation: A utilização do dado de máquina %2 gera um conflito com o dado de máquina %3

Reaction: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Corrigir a utilização dos dados de máquina especificados.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

4050 Identificador de código NC %1 não pode ser reconfigurados no %2

Parameters: %1 = String: identificador antigo
%2 = String: identificador novo

Explanation: A renomeação de um código NC não foi possível por causa de um dos seguintes motivos:
- o antigo identificador nem existe mais
- o novo identificador está compreendido em outra faixa de tipos.

Códigos de NC e palavras-chave podem ser reconfigurada através de dados de máquina, a menos que não saiam da faixa de tipos definida.
Tipo 1: Códigos G "reais": G02, G17, G33, G64, ...
Tipo 2: Códigos G nomeados: ASPLINE, BRISK, TRANS, ...
Tipo 3: Endereços ajustáveis: X, Y, A1, A2, I, J, K, ALF, MEAS, ...
Tipo 1: Códigos G "reais": G02, G17, G33, G64, ...
Tipo 2: Códigos G nomeados: CIP, TRANS, ...
Tipo 3: Endereços ajustáveis: X, Y, I, J, K, MEAS

Reaction: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
Corrigir o dado de máquina MD10712 $MN_NC_USER_CODE_CONF_NAME_TAB (nível de proteção 1).
A lista deve ser elaborada da seguinte forma.
Endereço par: para identificadores alteráveis.
Endereço ímpar: Novo Identificador
p.ex.: $MN_NC_USER_CODE_CONF_NAME_TAB [10] = 'ROT'
$MN_NC_USER_CODE_CONF_NAME_TAB [11] = ' '
cancela a função ROT do comando

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

4060 Os dados de máquina standard foram carregados (%1, %2, %3, %4)

Parameters: %1 = Identificador 1
%2 = Identificador 2
%3 = Identificador 3
%4 = Identificador 4

Explanation: Os MD's standard foram carregados devido
- um cold start o qual foi solicitado ou
- a tensão do buffer MD falhou, ou
- uma inicialização foi solicitada para o carregamento dos dados de máquina padrão (MD11200 $MN_INIT_MD).

Inicializar com dados padrão através:

Operação (ex: chave de comissionamento)

MD11200 $MN_INIT_MD

Perda de dados retentivos

Inicialização com dados de backup, sem salvar os dados anteriormente

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Por favor, informe pessoal/departamento de service autorizado. Após o carregamento automático do MD standard, os MD específicos da máquina têm de ser introduzidos/carregados.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4062 A cópia de backup foi carregada

Explanation: Os dados do usuário salvos em memória flash foram carregados para a memória SRAM.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Carregar novamente dados específicos da máquina, se necessário.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4065 Memória buffer foi restaurada do disco rígido (possível perda de dados !)

Explanation: Os dados de usuário do NC e os dados retentores de PLC são armazenados na memória estática (SRAM). Uma possível inconsistência foi detectada nesta memória durante o aumento do controle.

Uma memória estática foi inicializada com a última cópia de backup. As mudanças feitas desde a última atualização da cópia do backup na memória estática foram perdidas.

Uma possível razão para a inconsistência de dados poderia ser que o tempo de backup foi excedido. Observe o tempo ON exigido do controle específico no seu guia de comissionamento.

Reaction: NC não está pronto.

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Execute um POWER ON reset.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

4070 Dados de máquina normativos alterado.

Explanation: O comando utiliza medidas internas físicas (mm, grau, s, para trajetória, velocidades, acelerações, entre outros). Durante a programação ou salvamento de dados alguns destes valores são introduzidos ou enviados utilizando diferentes unidades (rev./min, m/s2, etc.).

A conversão é feita com fatores de escala que podem ser introduzidos (MD específico de sistema - Array MD10230 $MN_SCALING_FACTORS_USER_DEF USER_DEF[n] (n ... número de índice 0 - 10), quando o respectivo bit da máscara seja colocado em '1'.

Caso o bit da máscara esteja com o valor '0', o cálculo do valor de medida efetua-se com os fatores standard internos.

Os seguintes dados de máquina influenciam o valor de medida de outros MD:

MD10220: $MN_SCALING_USER_DEF_MASK

MD10230: $MN_SCALING_FACTORS_USER_DEF

MD10240: $MN_SCALING_SYSTEM_IS_METRIC

MD10250: $MN_SCALING_VALUE_INCH

MD30300: $MA_IS_ROT_AX

Após uma alteração destes dados, uma inicialização da NCK tem que ser executada. Somente após é que a introdução dos dados dependentes é executada corretamente.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Por favor informe o pessoal/departamento de service autorizado.

Caso o alarme tenha sido indicado após o carregamento de um arquivo MD consistente em si, o carregamento tem de ser repetido com uma nova inicialização da NC. (O arquivo contém dados de máquina dependente de fatores de escala, que devem ser assumidos com uma nova inicialização).

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

4071 Verificar a posição do encoder

Explanation: Foi alterado um dado de máquina que tem influência no valor da posição de um encoder absoluto. Verificar os valores de posição.

Para encoders absolutos:

O ajuste do encoder foi alterado, a referência da máquina da posição de eixo pode estar alterada, verificar o ajuste do encoder.

Outros encoders:

O ponto de referência da posição do eixo foi alterada, verificar o processo de referenciamento.

Um dado de máquina que influencia o valor da posição do encoder absoluto foi alterado. Favor verificar os valores de posição.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Favor contatar pessoal autorizado / departamento de manutenção.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

4073 Funções de ciclos compilados definem o número de dado de máquina %1 várias vezes

Parameters: %1 = Número do dado de máquina

Explanation: Este alarme só pode surgir na colocação em funcionamento de funções de ciclos compilados. Duas aplicações de ciclos compilados diferentes utilizam o mesmo número de dado de máquina. O dado de máquina definido duas vezes é deslocado para um números livre superior a 64000.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O erro não tem consequências para a operabilidade dos dados de máquina e a função da aplicação de ciclo de compilação. Para chegar a acordo com a documentação dos dados de máquina dos ciclos compilados, deverá entrar em contato com o fornecedor do ciclo de compilação. O erro só pode ser eliminado por uma modificação do software pelo fornecedor.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

4075 Dado de máquina %1 (e eventualmente outros) não foi alterado -nível de acesso %2 necessário

Parameters: %1 = String: Valor do MD

%2 = Nível de proteção do MD contra escrita

Explanation: No processamento de um arquivo TOA ou na introdução de dados de máquina do programa de usinagem, ocorreu uma tentativa de acesso em um dado cujo nível de proteção é mais alto do que o direito de acesso atualmente ajustado no comando. O respectivo dado não foi alterado, e o processamento do programa continua. Este alarme é colocado somente quando a violação de acesso é detectada pela primeira vez.

Na execução de um arquivo TOA ou na escrita de dados de máquina via programa de usinagem, ocorreu uma tentativa de acesso em um dado cujo nível de proteção é mais alto do que o direito de acesso atualmente ajustado no comando.

O respectivo dado não foi alterado.

Este alarme é colocado somente quando a violação de acesso é detectada pela primeira vez

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Favor informar pessoal/departamento de service autorizado. Colocar o nível de acesso adequado através da chave do comando ou introduzir a senha de acesso ou apagar os respectivos dados da máquina do programa de usinagem.

Na especificação da senha, ajuste o nível de acesso requerido ou apagar o dado de máquina correspondente do arquivo MD.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

4076 %1 dados de máquina não podem ser alterados com o nível de acesso %2

Parameters: %1 = Número do MD

%2 = Nível de acesso programado

Explanation: No processamento de um arquivo TOA ou quando escrevendo dados do programa de usinagem, ocorreu uma tentativa de acesso em um dado cujo nível de proteção é mais alto do que o direito de acesso atualmente ajustado no comando. O respectivo dado não foi alterado, e o processamento do programa seguiu sem interrupção. Este alarme é enviado com o reconhecimento do alarme 4075. Só pode ser cancelado através do Power-On.

No processamento de um arquivo TOA ocorreu uma tentativa de acesso em um dado cujo nível de proteção é mais alto do que o direito de acesso atualmente ajustado no comando.

O respectivo dado não foi alterado

Este alarme é enviado com o reconhecimento do alarme 4075. Só pode ser cancelado através do Power-On.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.

Visualização de alarme.

Remedy: Favor informar pessoal/departamento de service autorizado. Colocar o nível de acesso adequado através da chave do comando ou introduzir a senha de acesso ou apagar os respectivos dados da máquina do programa de usinagem.

Na especificação da senha, colocar o nível de acesso adequado ou apagar os respectivos dados da máquina do arquivo MD.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

4077 Valor novo %1 do MD %2 não foi colocado. Exige %3 bytes a mais de memória %4

Parameters: %1 = valor novo do dado de máquina

%2 = número do dado de máquina

%3 = quantidade dos bytes exigidos a mais

%4 = tipo de memória

Explanation: Foi feita uma tentativa de atribuir com um novo valor o dado de máquina mencionado para configuração da memória. A alteração não será executada, pois a conseqüência desta seria apagar a memória do usuário. Então a alteração exige mais memória de usuário do que existe disponível.

O terceiro parâmetro indica o número de bytes que excedeu a memória máxima de usuário.

O quarto parâmetro indica o tipo da respectiva memória que teve seu limite excedido.

- "D" indica uma memória de usuário dinâmica e sem buffer (ali estão, por exemplo, as variáveis LUD e definido o tamanho de memória IPO). O tamanho deste tipo de memória é determinado pela atual configuração de memória e pelo valor do MD18210 $MN_MM_USER_MEM_DYNAMIC.

- "S" indica uma memória de usuário estática e com buffer (ali normalmente estão os programas de peça, mas também os dados de correção, parâmetros R e dados de ferramentas). Este tipo de memória é determinado pela atual configuração de memória e pelo valor de MD18230 $MN_MM_USER_MEM_BUFFERED.

- "iS" indica uma memória de usuário estática e interna e com buffer. Este tipo de memória é determinado pela atual configuração da memória (não pode ser configurada). Algumas poucas funções de NCK utilizam esta memória.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Se a alteração foi acidental, então pode-se simplesmente prosseguir. O alarme não possui nenhum efeito negativo. A solução depende do direito de acesso e da atual configuração da memória do NCK:

- a alteração desejada não é possível desta forma -> tentar novamente com um valor menor. Neste caso observar se o valor do número de bytes é alterado.

- É possível expandir a memória? Esta possibilidade depende do modelo empregado. (Não é possível se o parâmetro 4 for igual a "iS").

- A memória de usuário NCK pode estar configurada menor do que o possível. Com o direito de acesso correspondente é possível alterar os dados de máquina (veja acima).

- Se o parâmetro 4 for igual a "iS" e nenhuma ação de sincronização for utilizada, então pode-se definir MD18232 $MN_MM_ACTFILESYS_LOG_FILE_MEM[2] = 0. Caso contrário a desejada alteração de dados de máquina não poderá ser feita.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

4080 Configuração incorreta para o eixo de indexação no MD %1

Parameters: %1 = String: Valor do MD

Explanation: A configuração de uma tabela de posições para um eixo de indexação está incorreta ou o conteúdo da tabela de posições contém um erro ou o comprimento da tabela de posições foi parametrizado com 0.

Reaction: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Por favor, informe o pessoal/departamento de service autorizado. Dependendo do tipo de erro, são indicados 3 identificadores MD.
1. MD30500 $MA_INDEX_AX_ASSIGN_POS_TAB: O erro encontra-se na atribuição múltipla de uma tabela de posições MD10910 $MN_INDEX_AX_POS_TAB_1 ou MD10930 $MN_INDEX_AX_POS_TAB_2) nos eixos de diversos tipos (eixos lineares e circulares).
2. MD10910 $MN_INDEX_AX_POS_TAB_1 ou MD10930 $MN_INDEX_AX_POS_TAB_2: O conteúdo da tabela relacionada está incorreto.
- As posições indicadas têm de ser ordenadas de acordo com o tamanho crescente.
- Uma determinada posição não pode ser colocada repetidamente.
- Caso a tabela seja atribuída a um ou mais eixos modulares, o conteúdo deve encontrar-se apenas no intervalo 0 até <360 graus.
3. MD10900 $MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_1 ou MD10920 $MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_2:O comprimento da tabela n de posições apresentada foi estipulado com 0.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4082 [canal %1:] valor inválido no dado de máquina %2%3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = String: Valor do MD
%3 = String: Índice de campo do MD

Explanation: Foi especificado um valor que excede a faixa permitida ou limite de valor para a variável, dado de máquina ou função.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Especificar o valor correto.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4090 Quantidade excessiva de erros na inicialização

Explanation: Durante a inicialização do NC ocorreram mais que <n> erros.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Visualização de alarme.

Remedy: Configurar corretamente os dados de máquina

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

4110 Ciclo IPO alterado para %1 ms

Parameters: %1 = String (Novo tempo de ciclo IPO)

Explanation: O divisor de ciclo IPO estava ajustado em um valor que não era um múltiplo inteiro do divisor de ciclo de controle de posição. O divisor (MD10070 $MN_IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO) foi aumentado.

Para PROFIBUS/PROFINET: O MD10070 $MN_IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO foi modificado no SDB devido ao ciclo DP alterado (MD10050 $MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME).

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O dado de máquina MD10070 $MN_IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO foi modificado.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4111 Ciclo PLC ampliado para %1 ms

Parameters: %1 = String (Novo tempo de ciclo do PLC)

Explanation: O divisor de ciclo PLC estava ajustado em um valor que não era um múltiplo inteiro do divisor de ciclo IPO. O divisor (MD10074 $PLC_IPO_TIME_RATIO) foi aumentado.

Para PROFIBUS/PROFINET: O MD10074 $PLC_IPO_TIME_RATIO foi modificado no SDB devido ao ciclo DP alterado (MD10050 $SYSCLOCK_CYCLE_TIME).

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: MD10074 $MN_PLC_IPO_TIME_RATIO foi modificado.

Dado de máquina modificado.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4112 Ciclo Servo ampliado em %1 ms

Parameters: %1 = String (Novo tempo de ciclo do Servo)

Explanation: Apenas para PROFIBUS/PROFINET:

O MD10060 $POSCTRL_SYSCLOCK_TIME_RATIO foi modificado no SDB devido ao ciclo DP alterado (MD10050 $SYSCLOCK_CYCLE_TIME).

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O dado de máquina MD10060 $MN_POSCTRL_SYSCLOCK_TIME_RATIO foi modificado.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4113 Ciclo Sysclock ampliado em %1 ms

Parameters: %1 = String (Novo tempo de ciclo do PLC)

Explanation: Apenas para PROFIBUS/PROFINET:

O MD10050 $SYSCLOCK_CYCLE_TIME foi modificado no SDB devido ao ciclo DP alterado.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O dado de máquina MD10050 $MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME foi modificado.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4114 Erro no ciclo DP do SDB

Parameters: %1 = String (Novo tempo de ciclo do PLC)

Explanation: Apenas para PROFIBUS/PROFINET:

O ciclo DP no SDB está com erro e não pode ser ajustado. É ajustado o valor default do MD10050 $MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o SDB

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

4115 Comunicação da taxa de tempo para IPO alterada para %1

Parameters: %1 = String (Novo tempo de ciclo do PLC)

Explanation: O valor do dado de máquina MD10072 $MN_COM_IPO_TIME_RATIO foi adaptado. Isto pode ocorrer se o valor do dado de máquina for menor que um e o tempo então calculado não for múltiplo do ciclo do controle de posicionamento.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O dado de máquina MD10072 $MN_COM_IPO_TIME_RATIO foi adaptado. Por favor verifique para se assegurar que o valor calculado está correto.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4150 [Canal %1:] Configurada uma chamada de subprograma inválida via funções M

Parameters: %1 = Número do canal

Explanation: Os dados de máquina MD10715 $MN_M_NO_FCT_CYCLE[n] ou MD10718 $MN_M_NO_FCT_CYCLE_PAR contém dados configurados incorretamente: uma função M, que foi reservada pelo sistema e não pode ser substituída por uma chamada de subprograma, foi especificada em MD10715 $MN_M_NO_FCT_CYCLE para a configuração da chamada de um subprograma via função M:

- M0 a M5,
- M17,M30,
- M19, M40 a M45,
- Função M para a comutação modo fuso/eixo segundo MD20094 $MC_SPIND_RIGID_TAPPING_M_NR (padrão: M70),
- Funções M para corte/punsionamento segundo configuração de MD26008 $MC_NIBBLE_PUNCH_CODE caso foram ativadas por MD26012 $MC_PUNCHNIB_ACTIVATION.
- Adicionalmente M96 a M99 com linguagem externa aplicada (MD18800 $MN_MM_EXTERN_LANGUAGE)

O dado de máquina MD10718 $MN_M_NO_FCT_CYCLE_PAR contém um índice de campo inválido para MD10715 $MN_M_NO_FCT_CYCLE[n]. Atualmente, os valores 0 à 9 são permitidos. Os dados de máquina afetados são programados com o valor -1. Isto desativa a função.

Uma função M, a qual é utilizada pelo sistema e não pode ser substituída por uma chamada de programa (M0 para M5, M17, M19, M30, M40 to M45, M70) foi especificado em MD10715 $MN_M_NO_FCT_CYCLE para a configuração da chamada de subprograma através da função M. Com uma linguagem externa M96 - M99 são também desativados

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.

Canal não está pronto.

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Remedy: Configurar a função M em MD10715 $MN_M_NO_FCT_CYCLE[n] com uma função M não ocupada pelo sistema ou um índice array no MD10718 $MN_M_NO_FCT_CYCLE_PAR.

Configurar uma função M em MD10715 $MN_M_NO_FCT_CYCLE que não está sendo utilizada pelo sistema (M0 to M5, M17, M19, M30, M40 to M45, M70).

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

4152 Conf. ilegal da função 'visual. de bloco com valores absolutos'

Explanation: A função "visualização de bloco com valores absolutos" foi ilegalmente parametrizada:

- Um comprimento ilegal de bloco foi programado com MD28400 $MC_MM_ABSBLOCK:

Durante a inicialização, o dado de máquina será verificado sobre as seguintes faixas de valores:

0, 1, 128 a 512

- Uma faixa inválida de visualização foi programada com MD28402 $MC_MM_ABSBLOCK_BUFFER_CONF[]. Durante a inicialização, os seguintes dados de máquina serão verificados sobre os limites superior e inferior:

0 <= MD28402 $MC_MM_ABSBLOCK_BUFFER_CONF[0] <= 8

0 <= MD28402 $MC_MM_ABSBLOCK_BUFFER_CONF[1] <= (MD28060 $MC_MM_IPO_BUFFER_SIZE + MD28070$MC_MM_NUM_BLOCKS_IN_PREP).

Alarme 4152 é emitido se os valores forem violados.

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Ajuste os limites de comprimento / visualização com valores permitidos.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

4160 [Canal %1:] Definido valor inválido de função M para a comutação do fuso

Parameters: %1 = Número do canal

Explanation: No dado de máquina MD20094 $MC_SPIND_RIGID_TAPPING_M_NR, definição do valor da função M para a comutação do fuso ao modo de eixo, foi declarada uma função M que reservada pelo sistema e não pode ser utilizada para a esta tarefa (M1 a M5, M17, M30, M40 a M45).

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Colocar no dado de máquina MD20094 $MC_SPIND_RIGID_TAPPING_M_NR uma função M não ocupada pelo sistema (M1 a M5, M17, M30, M40 a M45).

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

4170 Função M inválida declarada para sincronização de canais

Explanation: Um número M entre 0 e 99 foi definido no dado de máquina MD10800 $MN_EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MIN ou MD10802 $MN_EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MAX para a configuração da faixa de número M para a sincronização de canal no modo ISO2/3, ou o dado de máquina MD10802 $MN_EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MAX é menor que MD10800 $MN_EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MIN.

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Verifique os dados de máquina MD10800 $MN_EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MIN e MD10802 $MN_EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MAX.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

4180 Função M inválida declarada para liberar ASUP

Explanation: Um número de função M inválido foi definido para ativar ASUP. Um número M ilegal foi definido no dado de máquina MD10804 $MN_EXTERN_M_NO_SET_INT ou no MD10806 $MN_EXTERN_M_NO_DISABLE_INT para a configuração da faixa de números M para ativar/desativar a interrupção do programa.

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Verifique os dados de máquina MD10804 $MN_EXTERN_M_NO_SET_INT e MD10806 $MN_EXTERN_M_NO_DISABLE_INT.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

4181 [Canal %1:] Definição inválida de um número de função M auxiliar

Parameters: %1 = Número do canal

Explanation: Para a configuração de uma nova, pré-definida função M, um número foi indicado no dado de máquina MD22254 $MC_AUXFU_ASSOC_M0_VALUE ou MD22256 $MC_AUXFU_ASSOC_M1_VALUE que já esta ocupado pelo sistema e não pode ser utilizado (M0 to M5, M17, M30, M40 to M45).

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Defina uma função M que não esteja sendo utilizada pelo sistema (M1 to M5, M17, M30, M40 to M45)no dado de máquina MD22254 $MC_AUXFU_ASSOC_M0_VALUE ou MD22256 $MC_AUXFU_ASSOC_M1_VALUE.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

4182 [Canal %1:] Número de função auxiliar M no %2%3, reset dos dados de máquina

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Identificador do dado de máquina
%3 = se necessário, índice MD

Explanation: No dado de máquina especificado, um número foi especificado para a configuração de função M que já é ocupado pelo sistema e não pode ser utilizado para parametrização. (M0 à M5, M17, M30, M40 à M45 e também M98, M99 com uso do dialeto ISO). O valor programado pelo usuário foi alterado ao valor padrão pelo sistema.

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Configure uma função M no dado de máquina especificado, o qual não está ocupado pelo sistema (M0 à M5, M17, M30, M40 à M45 e também M98, M99 como código ISO).

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4183 [Canal %1:] Número ,função auxiliar M numero %2 usada em multiplicidade (%3 e %4)

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número da função auxiliar M
%3 = Identificador do dado de máquina
%4 = Identificador do dado de máquina

Explanation: No dado de máquina especificado, o mesmo número foi utilizado mais de uma vez para a configuração de uma função M.

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Verifique o dado de máquina especificado e crie atribuições únicas para as funções M.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

4184 [Canal %1:] Função auxiliar pré-definida inválida %2[%3], MD resetado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = identificador dos dados da máquina
%3 = se necessário, índice MD

Explanation: No dado de máquina especificado foi inserida incorretamente uma configuração de uma função auxiliar.
O valor utilizado pelo usuário foi resetado pelo sistema ao valor default

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Configurar um valor válido no dado de máquina especificado

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4185 [Canal %1:] Configuração inválida de uma função auxiliar %2 %3 %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = tipo da função auxiliar
%3 = extensão
%4 = valor da função auxiliar

Explanation: A configuração de uma função auxiliar está errada.
As funções auxiliares pré-definidas não podem ser reconfiguradas por funções auxiliares definidas pelo usuário.
Vide:
MD22010 $MC_AUXFU_ASSIGN_TYPE[n]
MD22020 $MC_AUXFU_ASSIGN_EXTENSION[n]
MD22030 $MC_AUXFU_ASSIGN_VALUE[n]
MD22035 $MC_AUXFU_ASSIGN_SPEC[n]

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Reconfigurar a função auxiliar

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4200 [Canal %1:] Eixo geométrico %2 não pode ser declarado como eixo rotativo

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo

Explanation: Os eixos geométricos representam um sistema de coordenadas cartesianas, no qual a declaração de um eixo geométrico como eixo circular conduz a um conflito de definição.

Reaction: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Por favor, informe pessoal/departamento de manutenção autorizado.
Remover a declaração de eixo rotativo deste eixo de máquina.
Para este objetivo, o índice do eixo geométrico referido no alarme deve ser determinado por meio do dado de máquina específico de canal MD20060 $MC_AXCONF_GEOAX_NAME_TAB. O número do eixo de canal é armazenado com o mesmo índice no MD específico de canal MD20050 $MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB. O número de eixo de canal menos 1 fornece o índice do eixo de canal sobre o qual o número do eixo de máquina é encontrado no dado de máquina específico de canal MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

4210 [Canal %1:] Eixo geométrico %2 não pode ser declarado como eixo rotativo

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Se um eixo de máquina é para ser operado como um fuso, este eixo de máquina deve ser declarado como eixo rotativo.

Reaction: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Por favor, informe pessoal/departamento de service autorizado. Colocar a declaração dos eixos circulares para este eixo de máquina no MD específico de eixo MD30300 $MA_IS_ROT_AX.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

4215 [Canal %1:] Fuso %2 Falta declaração de eixo modular

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Um fuso necessita ser declarado como eixo modular (Posições em [graus]).

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Por favor, informe o pessoal/departamento autorizado.
Colocar o MD30310 $MA_ROT_IS_MODULO.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

4220 [Canal %1:] Fuso %2 declarado várias vezes

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: O número do fuso foi declarado repetidamente no canal.

Reaction: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Por favor, informe o pessoal/departamento autorizado.
No MD de eixo MD35000 $MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX é declarado o número do fuso. Pode-se ver através do índice do eixo de máquina em que canal é atribuído este eixo de máquina/fuso. (O número de eixo de máquina encontra--se no MD de canal MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED).

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

4225 [Canal %1:] Eixo %2 Falta declaração de eixo circular

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de eixo, Número de eixo

Explanation: Um eixo modular necessita ser declarado como eixo circular (Posição em [graus]).

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Por favor, informe o pessoal/departamento autorizado.
Colocar o MD30300 $MA_IS_ROT_AX.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

4230 [Canal %1:] Não é possível alteração de dados externa na atual situação do canal

Parameters: %1 = Número do canal

Explanation: Não é permitida a alteração deste dado em quanto o programa de usinagem estiver sendo executado. (ex.: Dados do usuário para limitação da área de trabalho ou para avanço de teste).

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O dado deve ser alterado antes da inicialização do programa de usinagem.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

4240 Excedeu o tempo do ciclo IPO ou do ciclo do controlador de posição, IP %1

Parameters: %1 = Local do programa

Explanation: As configurações dos ciclos de interpolação e de posição foram alteradas antes da última inicialização, sendo que agora se tem pouco tempo de cálculo disponível para as respectivas operações cíclicas.
O alarme é desencadeado imediatamente após a inicialização quando houver pouco tempo para uma operação, mesmo quando os eixos estiverem parados ou quando o programa NC não tenha sido iniciado. A operação também pode estourar logo após a chamada de funções aritméticas NC durante o processamento do programa.

Reaction: NC não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Cancelado o atraso na reção do alarme.

Remedy: Por favor, informe o pessoal ou o departamento de service autorizado.
Tome muito cuidado na otimização dos tempos de ciclo MD10050 $MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME, MD10060 $MN_POSCTRL_SYSCLOCK_TIME_RATIO e/ou MD10070 $MN_IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO.
O teste deve ser efetuado com um programa NC que apresente a maior carga possível. Por uma questão de segurança, os tempos determinados devem conter uma margem de segurança de 15 - 25%.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

4250 A funcionalidade FastPlcCom não está disponível

Explanation: Com este alarme é indicado que o PLC não disponibiliza nenhuma funcionalidade FastPlcCom no start-up, mesmo que esta é solicitada pela NCK

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: .Fazer o update do PLC com a funcionalidade FastPlcCom ou desativação da funcionalidade FastPlcCom através dos dados NCK da máquina

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4252 Erro de leitura PLCIO: %1

Parameters: %1 = Código de erro PLCIO

Explanation: Este alarme indica que ocorreu um erro de leitura do PLCIO com o auxílio da funcionalidade FastPlcCom
- O hardware de PLC não existe.
- Transmissão de dados incorreta.
- Funcionalidade já é utilizada pela 'função tecnológica'.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Verificar os dados da máquina MD10394 $MN_PLCIO_NUM_BYTES_IN / MD10395 $MN_PLCIO_LOGIC_ADDRESS_IN.
Verificar a configuração de hardware do PLC.
Verificar se 'função tecnológica' já está utilizando a funcionalidade.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4254 Erro de escrita PLCIO: %1

Parameters: %1 = Código de erro PLCIO

Explanation: Com este alarme é indicado que ocorreu um erro de escrita no PLCIO com o auxílio da funcionalidade FastPlcCom
- O hardware de PLC não existe.
- Transmissão de dados incorreta.
- 'função tecnológica' já está utilizando a funcionalidade.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Verificar os dados de máquina MD10396 $MN_PLCIO_NUM_BYTES_OUT / MD10397 $MN_PLCIO_LOGIC_ADDRESS_OUT.
- Verificar a configuração de hardware do PLC
Verificar se 'função tecnológica' já está utilizando a funcionalidade.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4260 Dado de máquina %1 ilegal

Parameters: %1 = String: Valor do MD

Explanation: O par de cames selecionados não foi ativado pelo MD10450 $MN_SW_CAM_ASSIGN_TAB, ou foram selecionados vários pares de cames.

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Ativar par de cames ou selecionar apenas um par de cames.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

4270 Dado de máquina %1 se refere ao byte inativo %2 de entrada e saída da NCK

Parameters: %1 = String: Valor do MD
%2 = Índice

Explanation: O dado de máquina indicado atribuiu a uma função NC um byte de entrada/saída digital ou uma entrada/saída analógica cujo processamento não foi ativado.

Reaction: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Por favor, informe o pessoal ou o departamento de service autorizado.
Corrigir o dado de máquina. Ativar através do MD, as necessárias entradas e saídas:
MD10350 $MN_FASTIO_DIG_NUM_INPUTS
MD10360 $MN_FASTIO_DIG_NUM_OUTPUTS
MD10300 $MN_FASTIO_ANA_NUM_INPUTS
MD10310 $MN_FASTIO_ANA_NUM_OUTPUTS
A ativação de entradas e saídas rápidas não requer que o respectivo hardware exista no comando. Todas as funções que utilizam entradas e saídas rápidas, podem também ser utilizadas pelo PLC, modificando/alterando via interface VDI.
Entradas e saídas ativadas aumentam a utilização de tempo de cálculo do ciclo Ipo porque a manipulação de sinais do PLC é cíclica. Nota: Desativar todas as entradas e saídas que não estão em uso.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

4275 Dados de máquina %1 e %2 se referem ao mesmo byte de saída NCK N.º. %3

Parameters: %1 = String: Valor do MD
%2 = String: Valor do MD
%3 = N.º. da Saída

Explanation: Os dados de máquina indicados atribuem duas funções NC a mesma saída digital/análoga.

Reaction: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Por favor, informe o pessoal/departamento de service autorizado. Corrigir a dado de máquina.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

4280 Byte de configuração NCK de entrada e saída no MD %1[%2] não está compatível com a capacidade do HW

Parameters: %1 = String: Valor do MD
%2 = Índice: MD-Array

Explanation: Na inicialização, o módulo de entrada/saída configurado não foi encontrado no slot definido.

Reaction: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Por favor, informe pessoal/departamento de service autorizado. Verificar o HW, ou corrigir MD, se for necessário. Nota: A monitoração da configuração de HW é executada independentemente do número de entradas e saídas ativadas (MD10300 $MN_FASTIO_ANA_NUM_INPUTS, MD10310 $MN_FASTIO_ANA_NUM_OUTPUTS, MD10350 $MN_FASTIO_DIG_NUM_INPUTS, MD10360 $MN_FASTIO_DIG_NUM_OUTPUTS)

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

4282 O hardware das saídas externas NCK foram

Explanation: Várias saídas foram configuradas no mesmo byte de hardware.

Reaction: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Por favor, informe pessoal/departamento de service autorizado. Alterar os dados de máquina MD10368 $MN_HW_ASSIGN_DIG_FASTOUT ou MD10364 $MN_HW_ASSIGN_ANA_FASTOUT.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

4300 Declaração no dado de máquina %1 para eixo %2 não permitida.

Parameters: %1 = String: Valor do MD
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: O eixo não pode ser operado como eixo de posicionamento concorrente,
p. ex. porque o eixo é um eixo escravo em um grupo Gantry fechado ou a ser fechado.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Por favor, informe pessoal/departamento de service autorizado. Reset o MD30450 $MA_IS_CONCURRENT_POS_AX do eixo informado.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4310 Não é permitida declaração no MD %1 índice %2

Parameters: %1 = String: Valor do MD
%2 = Índice: MD-Array

Explanation: O valor do dado de máquina deve ser escrito em ordem ascendente.

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Por favor, informe pessoal/departamento de service autorizado. Corrigir o dado de máquina.

Programm continuation: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

4320 Eixo %1 função %2 %3 e %4 não permitida

Parameters: %1 = String: identificador de eixo
%2 = String: Valor do MD
%3 = String: Bit
%4 = String: Valor do MD

Explanation: As funções declaradas pelos dados especificados da máquina não podem ser ativados simultaneamente para um eixo.

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Desativar uma das duas funções.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

4334 [Canal %1:] A entrada da correção fina no parâmetro %2 do porta-ferramenta orientável %3 é muito grande

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Parâmetro inválido do porta-ferramenta orientável
%3 = Número do porta-ferramenta orientável

Explanation: O valor máximo válido numa correção fina de um porta-ferramenta orientável, é limitado pelo dado de máquina MD20188 $MC_TOCARR_FINE_LIM_LIN para grandezas lineares e pelo dado de máquina MD20190 $MC_TOCARR_FINE_LIM_ROT para grandezas rotativas. O alarme somente ocorre quando o dado de ajuste SD42974 $SC_TOCARR_FINE_CORRECTION for diferente de zero.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Inserir valor válido de correção fina.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4336 [Canal %1:] O porta-ferramenta orientável No. %2 para transformação de orientação %3 não existe

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do porta-ferramenta orientável
%3 = Número da transformação da orientação com que o porta-ferramenta deverá ser parametrizado

Explanation: O porta-ferramenta orientável e seus dados que deverão parametrizar a transformação da orientação (veja o dado de máquina MD2.... $MC_TRAFO5_TCARR_NO_...) não existe.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Especificar um número de porta-ferramenta válido.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4338 [Canal %1:] Tipo de transformação inválido '%2' no toolcarrier %3 para transformador de orientação %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = tipo de transformador
%3 = Número do porta-ferramenta orientável
%4 = Número da transformação da orientação com que o porta-ferramenta deverá ser parametrizado

Explanation: Os parâmetros da transformação da orientação são assumidos dos dados de um porta-ferramenta orientável. Este porta--ferramenta orientável contém um tipo de transformação inválido. (válidos são os tipos T, P e M).

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Inserir um tipo de transformação válido.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4340 [Canal %1:] Bloco %2 tipo de transformação inválido na transformação No. %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da transformação

Explanation: Um número inválido, ou seja, indefinido, foi especificado em um dos dados de máquina $MC_TRAFO_TYPE_.... Este alarme também soa se um certo tipo de transformação for impossível somente no tipo de controle utilizado (por exemplo, transformação de cinco eixos).

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Inserir um tipo de transformação válido.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4341 [Canal %1:] Bloco %2 nenhum bloco de dados para a transformação No. %3 está disponível

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da transformação

Explanation: Para cada grupo similar de transformação (p. ex. transformações de orientação, Transmit, Tracyl etc.) somente está disponível uma quantidade limitada de blocos de dados de máquina (normalmente 2). Se for tentado ajustar mais transformações em um grupo, será emitido este alarme.
Exemplo:
São permitidas duas transformações de orientação. Nos dados da máquina temos por exemplo:
TRAFO_TYPE_1 = 16 ; 1. transformação de orientação
TRAFO_TYPE_2 = 33 ; 2. transformação de orientação
TRAFO_TYPE_3 = 256 ; 1. transformação de orientação
TRAFO_TYPE_4 = 20 ; 3. transformação de orientação ==> Esta entrada causa o alarme

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Especificar dados de máquina válidos

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4342 [Canal %1:] Dados de máquina inválidos para a transformação geral de 5 eixos, erro n.° %2

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Tipo de erro.

Explanation: Os dados de máquina, que descrevem os sentidos dos eixos e a orientação básica ou os eixos de entrada na transformação geral de 5 eixos, são inválidos. O parâmetro de erro indicado descreve mais detalhadamente a causa do alarme:
- 1: O primeiro eixo (MD2.... $MC_TRAFO5_AXIS1_...) não foi definido (todas três entradas do vetor são 0)
- 2: O segundo eixo (MD2.... $MC_TRAFO5_AXIS2_...) não foi definido (todas três entradas do vetor são 0)
- 3: A orientação básica (MD2.... $MC_TRAFO5_BASE_ORIENT_...) não foi definida (todas três entradas do vetor são 0)
- 4: O primeiro e o segundo eixo são (quase) paralelos
- 5: Com MD2.... $MC_TRAFO_TYPE_ = 56 (ferramenta rotativa e peça rotativa) não existe nenhuma transformação de 4 eixos, por exemplo, sempre devem haver 2 eixos rotativos. (veja o MD2.... $MC_TRAFO_AXES_IN_...)
- 6: O terceiro eixo (MD2.... TRAFO5$MC_TRAFO5_AXIS3_...) não foi definido (todas três entradas do vetor são 0) (transformação de 6 eixos)
- 7: O vetor normal de ferramenta (MD2.... TRAFO6$MC_TRAFO6_BASE_ORIENT_NORMAL_...) não foi definido (todas três entradas do vetor são 0) (transformação de 6 eixos)
- 8: A orientação básica de ferramenta (MD2.... $MC_TRAFO5_BASE_ORIENT_...) e o vetor normal de ferramenta (MD2.... $MC_TRAFO6_BASE_ORIENT_NORMAL_...) são (quase) paralelos (transformação de 6 eixos)
- 9: O primeiro eixo externo (MD2.... $MC_TRAFO7_EXT_AXIS1_*) não foi definido (todas três entradas do vetor são 0) (transformação de 7 eixos)
-10: Tipo inválido de transformação (MD2.... $MC_TRAFO_TYPE_...). Para a transformação genérica de 7 eixos foi especificado um tipo de transformação diferente de 24.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Introduzir dados de máquina válidos

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4343 [Canal %1:] Tentou-se alterar dados de máquina de uma transformação ativa.

Parameters: %1 = Número do canal

Explanation: Tentou-se alterar os dados de máquina de uma transformação ativa e ativá-los mediante RESET ou NEWCONFIG.

Reaction: Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Introduzir dados de máquina válidos

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4344 [Canal %1:] Bloco %2 Eixo %3 definido em $NK_NAME[%4] não está disponível no canal atual.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo
%4 = Índice do elemento da cadeia

Explanation: Na cadeia de elementos específicos um dado de máquina foi indicado como não disponível no canal atual na seleção de transformação. Isto significa que este eixo está relacionado a outro canal.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Especificar os eixos disponíveis no canal.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4345 [Canal %1:] Parametrização incorreta na cadeia de transformação n.° %2

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número da transformação

Explanation: Uma transformação encadeada foi incorretamente parametrizada (MD24995 $MC_TRACON_CHAIN_1 ou MD24996 $MC_TRACON_CHAIN_2). São possíveis as seguintes causas de erro: A lista das transformações a encadear começa por 0 (Exige-se pelo menos um registro diferente de zero)
- A lista de transformações a serem encadeadas inicia-se com 0 (pelo menos uma entrada diferente de zero é necessário)
- A lista das transformações a serem encadeadas contém o número de uma transformação não existente.
- O número de uma transformação na lista é superior ou igual ao número da transformação encadeada. Exemplo: A transformação em cascata é a quarta transformação no sistema,ex: MD24400 $MC_TRAFO_TYPE_4 = 8192. Nesta condição, pode-se inscrever na lista correspondente apenas os valores 1, 2 ou 3 (p.ex. MD24995 $MC_TRACON_CHAIN_1[...]).
- A parametrização da cadeia é inválida. Atualmente, aplicam-se as seguintes limitações:Podem estar encadeadas, no máximo, duas transformações. A primeira transformação tem de ser uma transformação de orientação, transmit, transformação periférica de curva ou de eixo inclinado. A segunda transformação tem de ser a transformação de eixo inclinado.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Colocar uma cadeia de transformações válida.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4346 [Canal %1:] Parametrização inválida de eixo geométrico no dado de máquina %2[%3]

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Nome do dado de máquina
%3 = Número da transformação

Explanation: O dado de máquina MD2.... $MC_TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_... contém uma entrada inválida. Possíveis causas de erro:
- O registro reporta-se a um eixo de canal não existente
- O registro é zero (nenhum eixo) apesar da transformação precisar do eixo em questão como eixo geométrico.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Corrigir a entrada no MD2.... $MC_TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_ ou MD2... $MC_TRAFO_AXES_IN_

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4347 [Canal %1:] Atribuição incorreta de um eixo de canal no dado de máquina %2[%3]

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Nome do dado de máquina
%3 = Número da transformação

Explanation: O dado de máquina MD2.... $MC_TRAFO_AXIS_IN_... contém um registro inválido. São possíveis as seguintes causas de erro:
- A entrada refere-se à um eixo de canal inexistente.
- A entrada é zero (nenhum eixo), mesmo que a transformação necessite do eixo referido como eixo de canal.
- Na transformação de 7 eixos foi especificado mais do que um eixo externo no MD2.... $MC_TRAFO_AXIS_IN_...

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Corrigir a entrada no MD2.... $MC_TRAFO_AXES_IN_...

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4348 [Canal %1:] Bloco %2 Erro de configuração%6 na transformação $NT_NAME[%5] = '%3'.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome dos dados de transformação gravados
%4 = Índice do registro de dados de transformação| número do erro

Explanation: O bloco de dados de transformação está com algum erro. A causa do erro é determinada em detalhes pelo número de erro:

- 1. O tipo de transformação não é conhecido, isto é, o $NT_TRAFO_TYPE[n] contém um nome inválido.
- 2. A cinemática da máquina não está definida, isto é, tanto no $NT_T_CHAIN_LAST_ELEM[n] como no $NT_P_CHAIN_LAST_ELEM[n] não há uma referência a um elemento de cadeia cinemática na descrição da cinemática da máquina.
- 3. O elemento de cadeia cinemática com o nome contido no $NT_T_CHAIN_LAST_ELEM[n] não tem nenhuma ligação com o elemento root.
- 4. O elemento de cadeia cinemática com o nome contido no $NT_P_CHAIN_LAST_ELEM[n] não tem nenhuma ligação com o elemento root.
- 5. O elemento de cadeia cinemática com o nome contido no $NT_T_CHAIN_LAST_ELEM[n] não foi encontrado.
- 6. Não há nenhum elemento de cadeia cinemática (o MD18880 $MN_MM_MAXNUM_KIN_CHAIN_ELEM é igual a zero).
- 8. O elemento de cadeia cinemática com o nome contido no $NT_P_CHAIN_LAST_ELEM[n] não foi encontrado.
- 9. O elemento de cadeia cinemática com o nome contido no $NT_T_REF_ELEM[n] não foi encontrado.
- 10. O eixo rotativo definido no $NT_ROT_AX_NAME[n,0] não foi encontrado na cadeia cinemática.
- 11. O eixo rotativo definido no $NT_ROT_AX_NAME[n,1] não foi encontrado na cadeia cinemática.
- 12. O eixo rotativo definido no $NT_ROT_AX_NAME[n,2] não foi encontrado na cadeia cinemática.
- 20. O eixo linear definido no $NT_GEO_AX_NAME[n,0] não foi encontrado na cadeia cinemática.
- 21. O eixo linear definido no $NT_GEO_AX_NAME[n,1] não foi encontrado na cadeia cinemática.
- 22. O eixo linear definido no $NT_GEO_AX_NAME[n,2] não foi encontrado na cadeia cinemática.
- 30. A orientação de base não está definida, isto é, todos os três componentes do $NT_BASE_ORIENT[n, 0..2] são iguais a zero.
- 31. O vetor normal de orientação não está definido, isto é, todos os três componentes do $NT_BASE_ORIENT_NORMAL[n, 0..2] são iguais a zero.
- 32. Os vetores para definição da orientação de base ($NT_BASE_ORIENT[n, 0..2]) e do vetor normal de base ($NT_BASE_ORIENT_NORMAL[n, 0..2]) são paralelos.
- 40. O primeiro e o segundo eixo de orientação de uma transformação de orientação são paralelos.
- 41. O segundo e o terceiro eixo de orientação de uma transformação de orientação são paralelos.
- 42. Não foi definido nenhum eixo de orientação (uma transformação de orientação requer pelo menos um eixo de orientação).
- 43. Transformação de orientação de 3 eixos inválida: O eixo de orientação não é perpendicular ao plano criado pelos dois eixos geométricos.
- 47. O elemento de cadeia especificado em $NT_CLOSE_CHAIN_P não foi encontrado.
- 48. O elemento de cadeia especificado em $NT_CLOSE_CHAIN_T não foi encontrado.
- 50. Para uma transformação de orientação ou uma transformação de eixo inclinado foram definidos menos que dois eixos geométricos.
- 51. Para uma transformação de orientação com mais de um eixo de orientação não foram definidos todos os três eixos geométricos.
- 60. Os eixos geométricos 1 e 2 são paralelos.
- 61. Os eixos geométricos 1 e 3 são paralelos.
- 62. Os eixos geométricos 2 e 3 são paralelos.
- 65. Os 3 eixos geométricos estão em um plano.
- 70. Não foi definido nenhum eixo geométrico.
- 71. O único eixo geométrico definido deve estar no $NT_GEO_AX_NAME[n, 0].
- 72. Um nome de eixo foi registrado no $NT_GEO_AX_NAME[n, 1].
- 73. Foram definidos mais do que 2 eixos geométricos.
- 74. No $NT_ROT_AX_NAME[n, 2], e somente ali, deve haver um nome de eixo.
- 75. O primeiro eixo geométrico não é perpendicular ao eixo rotativo.
- 76. O segundo eixo geométrico não está paralelo ao eixo rotativo.
- 77. O 3º eixo linear não é perpendicular ao eixo rotativo e ao primeiro eixo geométrico.
- 78. Foram definidos mais do que um eixo linear adicional.
- 79. Tipo inválido de um elemento de cadeia cinemática (p. ex. eixo rotativo manual).
- 80. Sequência de definição inválida dos eixos de orientação. Os eixos de orientação em $NT_ROT_AX_NAME[n,0..2] deve ser definida sem intervalos começando no índice 0. A sequência do eixo no $NT_ROT_AX_NAME[n, 0..2] deve ser

a mesma da sequência do eixo nas cadeias cinemáticas. (quando orientadas pelas cadeias do final da cadeia até o final da cadeia de ferramenta).

- 81. Um eixo de orientação foi programado mais de uma vez.
- 82. A parametrização do primeiro eixo de orientação como fuso não é permitida.
- 83. A parametrização do segundo eixo de orientação como fuso não é permitida.
- 84. A parametrização do terceiro eixo de orientação como fuso não é permitida.
- 87. A parametrização do primeiro eixo de orientação como eixo Hirth está incorreta, isto é, pelo menos um dos dados de máquina MD30502 $MA_INDEX_AX_DENOMINATOR, MD30501 $MA_INDEX_AX_NUMERATOR ou MD30330 $MA_MODULO_RANGE (em eixos modulo) é igual a zero.
- 88. A parametrização do segundo eixo de orientação como eixo Hirth está incorreta. As condições de erro são as mesmas como no caso do número de erro 87.
- 89. A parametrização do terceiro eixo de orientação como eixo Hirth está incorreta. As condições de erro são as mesmas como no caso do número de erro 87.
- 100. O número máximo de elementos cinemáticos (a soma de eixos lineares, eixos rotativos e elementos constantes) foi excedido. Neste caso, uma sequência de elementos constantes em uma cadeia, que não é interrompida por um eixo, será considerada apenas como um elemento.

  No momento são permitidos no máximo 15 elementos cinemáticos para transformações de orientação.
- 101. O número máximo de eixos rotativos para cadeias cinemáticas para definição de uma transformação foi excedido.
- 103. O número máximo de elementos na definição da cadeia cinemática para a ferramenta foi excedido.
- 104. O número máximo de elementos na definição da cadeia cinemática para a peça de trabalho foi excedido.

  São permitidos no máximo 6 eixos rotativos para transformações de orientação.
- 106. O número máximo permitido de elementos de cadeia para representação interna da cinemática da máquina foi excedido.
- 200. No final da cadeia parcial, um elemento de correção é definido embora o bit 7 seja definido em $NT_CNTRL[n] (cadeia parcial fechada).
- 201. No final da cadeia de ferramenta, um elemento de correção é definido embora o bit 8 seja definido em $NT_CNTRL[n] (cadeia de ferramenta fechada).
- 300. O elemento da cadeia ao qual $NT_CORR_ELEM_P[n, 0] se refere não foi encontrado.
- 301. O elemento da cadeia ao qual $NT_CORR_ELEM_P[n, 1] se refere não foi encontrado.
- 302. O elemento da cadeia ao qual $NT_CORR_ELEM_P[n, 2] se refere não foi encontrado.
- 303. O elemento da cadeia ao qual $NT_CORR_ELEM_P[n, 3] se refere não foi encontrado.
- 310. O elemento da cadeia ao qual $NT_CORR_ELEM_T[n, 0] se refere não foi encontrado.
- 311. O elemento da cadeia ao qual $NT_CORR_ELEM_T[n, 1] se refere não foi encontrado..
- 312. O elemento da cadeia ao qual $NT_CORR_ELEM_T[n, 2] se refere não foi encontrado..
- 313. O elemento da cadeia ao qual $NT_CORR_ELEM_T[n, 3] se refere não foi encontrado.
- 320. O elemento da cadeia ao qual $NT_CORR_ELEM_P[n, 0] se refere não está na seção associada.
- 321. O elemento da cadeia ao qual $NT_CORR_ELEM_P[n, 1] se refere não está na seção associada.
- 322. O elemento da cadeia ao qual $NT_CORR_ELEM_P[n, 2] se refere não está na seção associada.
- 323. O elemento da cadeia ao qual $NT_CORR_ELEM_P[n, 3] se refere não está na seção associada.
- 330. O elemento da cadeia ao qual $NT_CORR_ELEM_T[n, 0] se refere não está na seção associada.
- 331. O elemento da cadeia ao qual $NT_CORR_ELEM_T[n, 1] se refere não está na seção associada.
- 332. O elemento da cadeia ao qual $NT_CORR_ELEM_T[n, 2] se refere não está na seção associada.
- 333. O elemento da cadeia ao qual $NT_CORR_ELEM_T[n, 3] se refere não está na seção associada.
- 10000. Eixo rotativo redundante inválido. Na transformação de orientação (por enquanto) é permitido apenas um eixo rotativo redundante. Este eixo rotativo deve ser o primeiro eixo na cadeia cinemática.

Reaction: Parada do interpretador

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Definir gravação de dados de transformação válida

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4349 [Cl %1:]

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número de transformações já ativas

Explanation: Qualquer transformação cinemática no NCK requer um espaço de memória definido. Caso MD18866 $MN_MM_NUM_KIN_TRAFOS não for zero, isto indica quantas transformações cinemáticas são permitidas a serem ativas no NCK ao mesmo tempo.

Caso MD18866 $MN_MM_NUM_KIN_TRAFOS igual à zero, o número máximo de transformações cinemáticas que estão ativas ao mesmo tempo, é determinada automaticamente (vinte vezes o número dos canais existentes).

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Incrementar o valor de MD18866 $MN_MM_NUM_KIN_TRAFOS.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

4400 Alteração do dado de máquina causará reorganização da memória volátil (Art %1), (perda de dados!) - %2

Parameters: %1 = Tipo de memória

%2 = Identificador MD, caso solicitado

Explanation: Foi alterado um dado de máquina que reconfigura a memória volátil. Uma inicialização NCK com o dado alterado provocará a reorganização da memória volátil, perdendo-se, assim, todos os dados voláteis do usuário (programa de peças, dados de ferramentas, GUD, SSFK, ...).

Significado do 1º parâmetro

0x00 memória volátil (interna)

0x01 memória volátil

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Caso o comando contenha dados do usuário que não foram salvos, será necessário salvá-los antes da próxima reinicialização NCK. Corrigindo-se o dado manualmente com o valor contido antes da última inicialização, pode-se evitar a reorganização da memória.

Programm continuation: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

4402 %1 provocou reset dos dados de máquina

Parameters: %1 = Dado de máquina

Explanation: Se este dado de máquina for ativado, os valores atuais dos dados de máquina serão sobrescritos pelos valores standard na próxima inicialização. Sob certas circunstâncias, isto pode causar perda de dados (mesmo na memória mantida por bateria).

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Por favor, informe pessoal/departamento de service autorizado. Caso o comando contenha dados do usuário que não foram salvos, será necessário salvá-los antes da próxima reinicialização NCK. Corrigindo-se o dado manualmente com o valor contido antes da última inicialização, pode-se evitar a reorganização da memória.

Programm continuation: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

4500 Durante a gravação do arquivo de backup AMR %1 ocorreu o erro %2 (Perda de dados!)

Parameters: %1 = Nome do arquivo

%2 = Código de erro

Explanation: O arquivo de backup para a configuração da memória automática não pôde ser gravado

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Favor contatar pessoal autorizado / departamento de manutenção.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

4501 Durante a leitura do arquivo de backup AMR %1 ocorreu o erro %2 (Perda de dados!)

Parameters: %1 = Nome do arquivo
%2 = Código de erro

Explanation: O arquivo de backup para a reconfiguração automática de memória não pôde ser lido

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Favor contatar pessoal autorizado / departamento de manutenção.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

4502 [Canal %1:] Anacronismo: %2(%3) -> %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = String: Valor do MD
%3 = String: Valor do MD
%4 = String: Valor do MD

Explanation: O comportamento do reset dos grupos G 6 e 8 foram previamente definidos MD20110 $MC_RESET_MODE_MASK Bit4 e Bit5. Estes parâmetros são agora definidos em MD20152 $MC_GCODE_RESET_MODE.
A fim de poder tratar, de forma compatível, back-ups de dados 'antigos', retiram-se os valores 'antigos' do MD20110 $MC_RESET_MODE_MASK e coloca-se no MD20152 $MC_GCODE_RESET_MODE.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: --

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

4503 [Unidade TO %1:] H-número %2 usado duplamente ou mais. Dado de máquina não está setado.

Parameters: %1 = Unidade TO
%2 = Número H

Explanation: Este erro pode somente ocorrer quando MD10880 $MN_MM_EXTERN_CNC_SYSTEM= 1 ou 2. O Power ON efetiva o dado de máquina MD10890 $MN_EXTERN_TOOLPROG_MODE, bit 3 em zero. Com a verificação do gerenciamento de dados após Power ON, foi encontrado que diferentes corretores da mesma unidade TO têm o mesmo número H. O MD10890 $MN_EXTERN_TOOLPROG_MODE, bit 3 permanece em 1 e não é incluso no gerenciamento de dados.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Os números H devem ser especificados somente uma vez dentro de uma unidade TO. Então pode-se definir o bit de máquina MD10890, $MN_EXTERN_TOOLPROG_MODE, Bit 3 = 0 e realizar uma reinicialização.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

4600 Tipo de manivela inválido para manivela %1

Parameters: %1 = Nônio número

Explanation: O tipo de manivela (segmento de hardware) requisitado pelo dado de máquina MD11350 $MN_HANDWHEEL_SEGMENT para a %1ª manivela é inválido.

Reaction: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Configurar um tipo válido para a respectiva manivela através do dado de máquina MD11350 $MN_HANDWHEEL_SEGMENT.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

4610 Módulo de manivela inválido para a manivela %1

Parameters: %1 = Módulo de manivela

Explanation: Apenas para SINUMERIK840D e SINUMERIK840DI:

O módulo de manivela requisitado pelo dado de máquina MD11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE para a %1ª manivela não está disponível para sistemas 840D. Um sistema 840D sempre é visto como um módulo. Por isso que para as manivelas conectadas diretamente nos sistemas 840D sempre deverá ser ajustado MD11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE = 1.

Reaction: Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Ajustar para a respectiva manivela o dado de máquina MD11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE = 1.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

4611 Entrada de manivela inválida para a manivela %1

Parameters: %1 = Entrada de manivela

Explanation: Apenas para SINUMERIK840D e SINUMERIK840DI:

A entrada de manivela requisitada pelo dado de máquina MD11352 $MN_HANDWHEEL_INPUT para a %1ª manivela não está disponível para sistemas 8xxD. Em sistemas 840D podem ser conectadas diretamente até 2 ou 3 manivelas:

Reaction: Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Configurar para a respectiva manivela o dado de máquina MD11352 $MN_HANDWHEEL_INPUT para a entrada permitida.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

4620 Módulo de manivela inválido para a manivela %1

Parameters: %1 = Módulo de manivela

Explanation: O módulo de manivela eletrônica solicitado pelo MD11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE para a %1ª manivela eletrônica não está disponível para sistemas 802D sl, 828D sl e 808D. Os sistemas 802D sl, 828D sl e 808D sempre são vistos como um módulo. Por isso que para manivelas eletrônicas conectadas diretamente sempre deve-se configurar o MD11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE = 1.

Reaction: Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Configurar o MD11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE = 1 para a respectiva manivela.

Para sistemas 840D sl deve-se controlar o MD11350 $MN_HANDWHEEL_SEGMENT.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

4621 Entrada de manivela inválida para a manivela %1

Parameters: %1 = Entrada de manivela

Explanation: A entrada de manivela eletrônica solicitada pelo MD11352 $MN_HANDWHEEL_INPUT para a %1ª manivela eletrônica não está disponível para sistemas 802D sl, 828D sl e 808D. Para sistemas 802D sl, 828D sl e 808D podem ser conectadas 2 manivelas eletrônicas, no máximo.

Reaction: Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Configurar o MD11352 $MN_HANDWHEEL_INPUT na entrada permitida para a respectiva manivela eletrônica.

Para sistemas 840D sl deve-se controlar o MD11350 $MN_HANDWHEEL_SEGMENT.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

4630 Módulo de manivela inválido para a manivela %1

Parameters: %1 = Módulo de manivela

Explanation: Apenas para PROFIBUS/PROFINET:
A referência necessária para a configuração de manivelas PROFIBUS no $MN_HANDWHEEL_MODULE em uma respectiva entrada no array de dados de máquina $MN_HANDWHEEL_LOGIC_ADDRESS[] não está disponível.

Reaction: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Configurar o dado de máquina MD11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE de modo que exista uma referência válida para uma entrada no array de dado de máquina MD11353 $MN_HANDWHEEL_LOGIC_ADDRESS[].

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

4631 Slot de manivela inválido para a manivela %1

Parameters: %1 = Slot de manivela

Explanation: Apenas para PROFIBUS/PROFINET:
O slot de manivela requisitado pelo dado de máquina $MN_HANDWHEEL_INPUT para a %1ª manivela não está disponível para manivelas PROFIBUS.

Reaction: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Configurar para a respectiva manivela PROFIBUS o dado de máquina MD11352 $MN_HANDWHEEL_INPUT para o slot permitido.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

4632 Endereço lógico básico da manivela PROFIBUS para a manivela %1 não foi encontrado

Parameters: %1 = Nônio número

Explanation: Apenas para PROFIBUS/PROFINET:
O endereço lógico básico indexado através do dado de máquina $MN_HANDWHEEL_MODULE do slot de manivela PROFIBUS no array de dado de máquina $MN_HANDWHEEL_LOGIC_ADDRESS[] não foi encontrado na atual configuração de HW no Step7.

Reaction: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Verificar se o MD11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE da respectiva manivela está correto. Verificar se o endereço lógico básico indexado da manivela PROFIBUS no array de dado de máquina MD11353 $MN_HANDWHEEL_LOGIC_ADDRESS está correto.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

4640 Módulo de manivela inválido para a manivela %1

Parameters: %1 = Módulo de manivela

Explanation: Apenas para ETHERNET:
O módulo de manivela requisitado pelo dado de máquina MD11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE para a %1ª manivela não está disponível para manivelas ETHERNET. Para a configuração de manivelas ETHERNET sempre deve-se ajustar o MD11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE = 1.

Reaction: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Ajustar para a respectiva manivela o dado de máquina MD11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE = 1.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

4641 Entrada de manivela inválida para a manivela %1

Parameters: %1 = Entrada de manivela

Explanation: Apenas para ETHERNET:
A entrada de manivela requisitada pelo dado de máquina MD11352 $MN_HANDWHEEL_INPUT para a %1ª manivela não está disponível para manivelas ETHERNET. Podem ser configuradas no máximo 6 manivelas.

Reaction: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Configurar para a respectiva manivela o dado de máquina MD11352 $MN_HANDWHEEL_INPUT para a entrada permitida.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

4700 Módulo I/O PROFIBUS: Não foi encontrado o endereço lógico do campo Slot / I/O %1.

Parameters: %1 = Endereço de campo

Explanation: Apenas para PROFIBUS/PROFINET:
O endereço lógico de campo Slot / I/O no dado de máquina MD10500 $MN_DPIO_LOGIC_ADDRESS_IN com o campo Slot / I/O indicado não foi encontrado na atual configuração de HW no Step7.

Reaction: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Verificação do endereço de campo Slot / I/O na configuração (STEP 7, config. de HW).

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

4702 Módulo I/O PROFIBUS: Não foi encontrado o endereço lógico do campo Slot / I/O %1.

Parameters: %1 = Endereço de campo

Explanation: Apenas para PROFIBUS/PROFINET:
O endereço lógico de campo Slot / I/O no dado de máquina MD10506 $MN_DPIO_LOGIC_ADDRESS_OUT com o índice de campo Slot / I/O indicado não foi encontrado na atual configuração de HW no Step7.

Reaction: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Verificação do endereço de campo Slot / I/O na configuração (STEP 7, config. de HW).

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

5000 Tarefa de comunicação não é executada %1

Parameters: %1 = Referência para tais recursos não estão mais disponíveis.

Explanation: A requisição de comunicação (troca de dados entre NCK e HMI p. ex.: carregamento de um programa de peças NC) não pode ser executado devido à falta de memória. Razão: existem muitos comandos de comunicação em paralelo.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: - Reduzir o número de tarefas de comunicação paralelas ao tempo ou aumentar o MD10134 $MN_MM_NUM_MMC_UNITS
- Reiniciar a tarefa de comunicação.
Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Nenhuma medida de solução possível - a operação que gerou a mensagem de erro deve ser repetida. A exibição do alarme é cancelada com Cancel.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6000 Memória reorganizada com os dados de máquina Standard

Explanation: O gerenciamento de memórias não pôde realizar a distribuição da memória de usuário do NC com os valores disponíveis nos dados de máquina, visto que a memória total está disponível apenas como memória dinâmica e estática para o usuário NC (p. ex. para definições de macros, variáveis de usuário, número de correções de ferramentas, número de diretórios e arquivos, etc.) e por isso ela é insuficiente.

Reaction: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Redefinia uma nova estrutura da memória de NC!
Um determinado MD para atribuição de memória de usuário NC não pode ser considerado como causa do alarme. Por isso que o MD que dispara o alarme deve ser definido com base nos valores default nos dados de máquina através da alteração passo a passo da distribuição de memórias específica do usuário.
Na maioria das vezes não é apenas um único MD que foi definido muito grande. Por isso que se recomenda a redução da área de memória em vários MD's em uma determinada porcentagem.

Programm continuation: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

6010 [Canal %1:] Bloco de dados %2 não foi criado, ou foi apenas parcialmente, código de erro %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = String (nome do bloco)
%3 = Código de erro interno

Explanation: O gerenciamento de arquivos detectou um erro durante a inicialização. O módulo de dados mencionado eventualmente não foi criado. O número de erro informa sobre o tipo do caso de erro. Se o número de erro for > 100000, indica um erro de sistema que não pode ser solucionado. Caso contrário, a área de memória de usuário foi projetada muito pequena. Neste caso os números de erro (de usuário) possuem o seguinte significado:

- Número de erro 1: espaço de memória insuficiente
- Número de erro 2: número máximo de ícones possíveis foi excedido
- Número de erro 3: índice 1 fora da faixa de valores válida
- Número de erro 4: nome já existe no canal
- Número de erro 5: nome já existe no NCK

Se o alarme ocorre após o emprego dos programas de ciclos, definições de macro ou definições de dados globais de usuário (GUD), então os dados de máquina para a configuração da memória de usuário foram configurados incorretamente. Em todos demais casos as alterações de dados de máquina que estão corretos provocam erros na configuração da memória de usuário.

Os seguintes nomes de módulo (2º parâmetro) são conhecidos no NCK (todos módulos de sistema e de dados de usuário; normalmente somente os problemas nos módulos de dados de usuário podem ser solucionados pelo usuário):

- _N_NC_OPT - sistema interno: Dados opcionais, NCK global
- _N_NC_SEA - sistema interno: Dados opcionais, NCK global
- _N_NC_TEA - sistema interno: Dados de máquina, NCK global
- _N_NC_CEC - sistema interno: 'compensação de erro cruzado'
- _N_NC_PRO - sistema interno: Áreas de proteção, NCK global
- _N_NC_GD1 - usuário: 1º módulo GUD determinado pelo _N_SGUD_DEF, NCK global
- _N_NC_GD2 - usuário: 2º módulo GUD determinado pelo _N_MGUD_DEF, NCK global
- _N_NC_GD3 - usuário: 3º módulo GUD determinado pelo _N_UGUD_DEF, NCK global
- _N_NC_GD4 - usuário: 4º módulo GUD determinado pelo _N_GUD4_DEF, NCK global
- _N_NC_GD5 - usuário: 5º módulo GUD determinado pelo _N_GUD5_DEF, NCK global
- _N_NC_GD6 - usuário: 6º módulo GUD determinado pelo _N_GUD6_DEF, NCK global
- _N_NC_GD7 - usuário: 7º módulo GUD determinado pelo _N_GUD7_DEF, NCK global
- _N_NC_GD8 - usuário: 8º módulo GUD determinado pelo _N_GUD8_DEF, NCK global
- _N_NC_GD9 - usuário: 9º módulo GUD determinado pelo _N_GUD9_DEF, NCK global
- _N_NC_MAC - usuário: Definições de macro
- _N_NC_FUN - sistema interno: funções pré-definidas e procedimentos, NCK global
- _N_CHc_OPT - sistema interno: Dados opcionais, específicos de canal
- _N_CHc_SEA - sistema interno: Dados de ajuste, específicos de canal
- _N_CHc_TEA - sistema interno: Dados de máquina, específicos de canal
- _N_CHc_PRO - sistema interno: Áreas de proteção, específicos de canal
- _N_CHc_UFR - sistema interno: Frames, específicos de canal
- _N_CHc_RPA- sistema interno: Parâmetros aritméticos, específicos de canal
- _N_CHc_GD1 - usuário: 1º módulo GUD determinado pelo _N_SGUD_DEF, específico de canal
- _N_CHc_GD2 - usuário: 2º módulo GUD determinado pelo _N_MGUD_DEF, específico de canal
- _N_CHc_GD3 - usuário: 3º módulo GUD determinado pelo _N_UGUD_DEF, específico de canal
- _N_CHc_GD4 - usuário: 4º módulo GUD determinado pelo _N_GUD4_DEF, específico de canal
- _N_CHc_GD5 - usuário: 5º módulo GUD determinado pelo _N_GUD5_DEF, específico de canal
- _N_CHc_GD6 - usuário: 6º módulo GUD determinado pelo _N_GUD6_DEF, específico de canal
- _N_CHc_GD7 - usuário: 7º módulo GUD determinado pelo _N_GUD7_DEF, específico de canal
- _N_CHc_GD8 - usuário: 8º módulo GUD determinado pelo _N_GUD8_DEF, específico de canal
- _N_CHc_GD9 - usuário: 9º módulo GUD determinado pelo _N_GUD9_DEF, específico de canal
- _N_AXa_OPT - sistema interno: Dados opcionais, axial
- _N_AXa_SEA - sistema interno: Dados de ajuste, axial
- _N_AXa_TEA - sistema interno: Dados de máquina, axial
- _N_AXa_EEC - sistema interno: Dados de correção de erro de passo do fuso, axial
- _N_AXa_QEC - sistema interno: Dados de correção de erro de quadrante, axial
- _N_TOt_TOC - sistema interno: Dados de porta-ferramenta, específico de TOA
- _N_TOt_TOA - sistema interno: Dados de ferramenta, específico de TOA

- _N_TOt_TMA - sistema interno: Dados de magazine, específico de TOA
- _N_NC_KIN - sistema interno: Dados para descrição de cadeias cinéticas, específico de NCK
- _N_NC_NPA - sistema interno: Dados para descrição de áreas 3D de proteção, específico de NCK
- _N_NC_TRA - sistema interno: Ajustes de dados de transformação, específico de NCK
- _N_NC_WAL - sistema interno: Dados para descrição da limitação da área de trabalho específica de coordenadas
- _N_COMPLETE_CYD - Sistema interno: ciclo e dados de máquina listados, NCK, canal, eixo específico

c = Número de canal

a = Número de eixo de máquina

t = Número de unidade TOA

Ainda existem outros módulos de dados de sistema com identificador.

Reaction: NC não está pronto.

Canal não está pronto.

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Remedy: Corrigir dados de máquina ou cancelar as alterações efetuadas.

Por favor, informe o pessoal / departamento de manutenção autorizado. Para programas cíclicos existem dois dados de máquina determinantes:

- MD18170 $MN_MM_NUM_MAX_FUNC_NAMES = número máximo de todos os programas cíclicos, n.º de erro = 2 indica que este valor é muito pequeno.
- MD18180 $MN_MM_NUM_MAX_FUNC_PARAM = número máximo de parâmetros definidos nos programas cíclicos, n.º de erro = 2 indica que este valor é muito pequeno.

(Ao alterar estes dados de máquina, a memória intermediária é mantida)

Para definições macros:

MD18160 $MN_MM_NUM_USER_MACROS = número máximo de as definições macros, n.º de erro = 2 indica que este valor é muito pequeno.

(Ao alterar estes dados de máquina, a memória intermediária é mantida)

Para variáveis GUD vale:

- MD18118 $MN_MM_NUM_GUD_MODULES = número máximo dos módulos GUD por área (NCK/canal) (Se quiser definir GD1, GD2, GD3, GD9, então, o valor tem de ser =9 e não, p.ex., =4)
- MD18120 $MN_MM_NUM_GUD_NAMES_NCK = número máximo de variáveis globais GUD da NCK,n.º de erro = 2 indica que este valor é muito pequeno.
- MD18130 $MN_MM_NUM_GUD_NAMES_CHAN = número máximo de variáveis de GUD específicas de canal n.º de erro = 2 indica que este valor é muito pequeno.
- MD18150 $MN_MM_GUD_VALUES_MEM= valor total memória de GUD. Soma de todas as variáveis, n.º de erro = 1 indica que este valor é muito pequeno.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

6020 Dados de máquina foram alterados - agora a memória %1 está reorganizada

Parameters: %1 = Informações detalhadas

Explanation: Os dados da máquina que definem a alocação da memória de usuário NC foram alterados. O gerenciador de dados reestruturou a memória de acordo com os dados alterados na máquina.

Significado do valor do parâmetro:

- AFS = O sistema do arquivo ativo foi reconfigurado. Os arquivos do sistema do arquivo passivo foram retidos.
- PFS/AFS = Os sistemas do arquivo passivo e ativo foram reconfigurados.

Por meio dos dados da máquina $MN_IS_AUTOMATIC_MEM_RECONFIG é configurado se o NCK configura o AFS automaticamente (valor = TRUE) ou não (valor = FALSE)

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Não é necessária nenhuma medida de correção. Introduzir novamente todo os dados do usuário necessários.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

6030 O limite de memória de usuário foi reconfigurado

Explanation: O gerenciamento de dados verifica durante a inicialização as memórias físicas de usuário existentes. (DRAM, DPRAM e SRAM) através dos valores dos dados de máquina de sistema MD18210 $MN_MM_USER_MEM_DYNAMIC, MD18220 $MN_MM_USER_MEM_DPR e MD18230 $MN_MM_USERMEM_BUFFERED-USERMEM_BUFFERED.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Não é necessária nenhuma medida de correção. O novo valor máximo permitido pode ser lido a partir do dado de máquina reduzido.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

6035 Em vez de %1 kb o sistema tem somente %2 kb de memória livre do usuário do tipo '%3'

Parameters: %1 = Capacidade de memória livre em kb, definido pelo comando numérico

%2 = Capacidade máxima atual de memória livre em kb

%3 = Tipo de memória. 'D' = não mantida pela bateria, 'S' = mantida pela bateria

Explanation: O alarme pode somente ocorrer após uma partida a frio (=NCK inicia com dados de máquina Standard). O alarme é somente informativo. Não há nenhuma interferência com qualquer função da NCK. É informado que a NCK possui menos memória livre de usuário do que a especificado pela Siemens para este tipo de comando. O valor atual de memória livre do usuário pode também ser pego do dado de máquina MD18050 $MN_INFO_FREE_MEM_DYNAMIC, MD18060 $MN_INFO_FREE_MEMS_STATIC.

A Siemens fornece a NCK com valores standard de memória, que dependendo do modelo, possuem certo espaço de memória (livre) disponível para ajustes específicos da aplicação corrente. O valor original de fábrica do sistema NCK é tal que o alarme não ocorre com uma partida a frio.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Motivos para a mensagem

- A NCK contém softwares de ciclos compilados que utilizam um certo espaço de memória cujo valor desejado o hardware não pode fornecer.
- A NCK está rodando em um hardware que não é adequado para esta versão da NCK (p.ex.: uma que não contenha a capacidade de memória adequada).
- Se o aplicativo roda adequadamente com a memória de usuário livre restante (p.ex.: pode ser inicializado sem qualquer erro), a mensagem pode ser simplesmente ignorada.
- Se a aplicação atual não pode ser configurada devido a falta de capacidade de memória disponível, o ciclo compilado existente deve ser reduzido ou, se possível, o sistema deve ser atualizado com aumento do espaço de memória.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

6100 Erro ao construir %1, Código de erro %2 %3

Parameters: %1 = Nome simbólico.

%2 = Número do erro

%3 = Se necessário, identificador de erro interno

Explanation: Um erro foi detectado durante a criação de dados de máquina de CC. O número do erro especifica o tipo do erro.

- Erro número 1: Quantidade de memória disponível insuficiente.
- Erro número 2: O símbolo já existe na NCK
- Erro número 3: O número máximo de símbolos possíveis foi ultrapassado
- Erro número 4: Prefixo do nome incorreto
- Erro número 5: Tamanho do vetor incorreto

Nota: outros erros deste tipo podem ter acontecido, mas não terem sido mostrados.

Reaction: NC não está pronto.

Canal não está pronto.

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Remedy: - Erro número 1: A memória reservada pelo dado de máquina MD18238 $MN_MM_CC_MD_MEM_SIZE tem que ser aumentado. Se um erro ocorrer na carga de um arquivo, o dado de máquina tem que ser aumentado "manualmente". Para isto, edite o arquivo com "arcedit" ou sobrescreva o MD na tela de MD e previna o apagamento do dado de máquina durante escrita de arquivo (MMC: Programe Ask_for_CFG_RESET.INI = 1 em "dino.ini"). Veja também: Instruções de atualização P6.x.

- Erro número 2: Erro na combinação ou no recarregamento do ciclos compilados: Não ative ciclos compilados.
- Erro número 3: Erro na combinação ou no recarregamento dos ciclos compilados: Não ative os ciclos compilados.
- Erro número 4: Erro no ciclo compilado: Não ative o ciclo compilado.
- Erro número 5: Erro no ciclo compilado: Não ative o ciclo compilado.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

6200 Memória para CC-MD esgotada

Explanation: A memória reservada para o salvamento dos dados de máquina para ciclos compilados está esgotada.

Alguns destes dados de máquina não puderam ser corretamente salvos.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Por favor, informe o pessoal autorizado / departamento de serviço.

Se o alarme for exibido na configuração de ciclos de compilação, isso pode ser compensada aumentando MD18238 $MN_MM_CC_MD_MEM_SIZE.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

6401 [Canal %1:] Troca de ferramentas não é possível: nenhum alojamento livre para ferramenta %2 no magazine %4.

Parameters: %1 = Identificação do canal

%2 = String (Identificador)

%3 = -Não usado-

%4 = Número do magazine

Explanation: A ferramenta não pode ser movimentada para o local do magazine de ferramentas selecionado. Não existe um local adequado para esta ferramenta. Um local adequado é indicado principalmente pelo status. O status tem que indicar se o local está livre, que não está bloqueado, reservado ou ocupado por uma ferramenta muito grande. Além disso é importante que o tipo da ferramenta corresponda com os tipos de lugares do magazine eventualmente livres. (Caso todos os locais do magazine, p.ex., sejam do tipo 'B' e todos estes lugares estejam livres, mas a ferramenta é do tipo 'A', então, esta ferramenta não pode ser colocada neste magazine.)

Reaction: NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Remedy: - Verificar se os dados de magazine foram corretamente definidos.

- Verificar se há espaço no magazine para adicionar mais uma ferramenta; não pode ser devido aos procedimentos normais de operação.
- Verificar se tenha sido definida uma hierarquia de lugares, e se esta hierarquia p.ex. proíba a colocação de uma ferramenta do tipo 'A' num lugar livre do tipo 'B'.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

6402 [Canal %1:] Ferramenta não foi trocada. Magazine n. %2 não está disponível

Parameters: %1 = Identificação do canal

%2 = Número do magazine

Explanation: Não é possível a troca desejada de ferramentas. O magazine com o número indicado não está disponível.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: - Verificar se os dados do magazine foram corretamente definidos.
- Verificar se o magazine está conectado com o fuso desejado via uma relação de distância.
- O programa de PLC do usuário pode ter enviado dados incorretos para a NCK.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

6403 [Canal %1:] Ferramenta não foi trocada. Local no magazine %2 do magazine n. %3 não está disponível.

Parameters: %1 = Identificação do canal
%2 = Número do magazine
%3 = Localização no magazine

Explanation: A troca de ferramentas desejada não é possível. O local endereçado no magazine não existe.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Verificar se os dados do magazine foram corretamente definidos.
O programa de PLC do usuário pode ter enviado dados incorretos para a NCK.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

6404 [Canal %1:] Ferramenta não foi trocada. Ferramenta %2 ausente ou não está disponível

Parameters: %1 = Identificação do canal
%2 = String (Identificador)

Explanation: A troca de ferramentas desejada não é possível. A ferramenta indicada não existe ou não pode ser utilizada.
A ferramenta não pode ser utilizada mesmo que seja parte de uma multitool que já esteja ativa com outra ferramenta, ou é parte de uma multitool que o estado é 'Troca ativa' em relação com outro porta-ferramenta.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: - Verificar se o programa de peça foi escrito corretamente.
- Verificar se os dados de ferramenta foram corretamente definidos.
- Verificar se existe uma ferramenta de reserva para a ferramenta indicada.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

6405 [Canal %1:] Comando %2 tem um parâmetro de PLC inválido de reconhecimento %3 valor %4

Parameters: %1 = Identificação do canal
%2 = N.º. do comando
%3 = Parâmetro de confirmação CLP
%4 = Código do erro

Explanation: No atual contexto, o comando mencionado foi respondido pelo PLC com uma confirmação inválida. Para "Número de comando" foram definidas as seguintes associações:

1 Mover ferramenta, carregar ou descarregar magazine

2 Preparar troca de ferramentas

3 Executar troca de ferramentas

4 Preparar troca de ferramentas e executar com comando T

5 Preparar troca de ferramentas e executar com comando M

7 Encerrar comando de ferramenta interrompido

8 Verificar movimento de ferramenta com reserva

9 Verificar movimento de ferramenta

0 Confirmação de transporte

Os parâmetros 2 e 3 nomeiam o comando PLC e o número de estado da confirmação.

Exemplo: O parâmetro 4 da mensagem de alarme é = 10. Não foi definida a reserva de um alojamento intermediário para o movimento assíncrono de ferramenta. No exemplo dado o parâmetro é ignorado pelo NCK. Outras possíveis causas para o alarme: Não é possível executar a troca de ferramentas definida pelo comando. O alojamento de magazine mencionado no parâmetro reclamado não existe no magazine.

O 3º parâmetro - a identificação do erro - oferece uma descrição mais detalhada sobre o alarme. Significados:

- 0 = não definido
- 1 = estado não permitido no momento ou recepção de estado indefinido do PLC
- 2 = nº de aloj. de origem ou de destino não conhecido no magazine
- 3 = não definido
- 4 = nº de aloj. de origem ou de destino não é o destino final no comando de movimento de ferramenta
- 5 = não definido
- 6 = nº de aloj. de origem ou de destino não conhecido no magazine para troca de ferramentas
- 7 = comentário de PLC com dados inconsistentes: ou os endereços de magazines são inconsistentes no VDI ou o comando NCK difere da confirmação do PLC ou ambos
- 8 = comentário de PLC com dados inconsistentes: durante a rejeição a ferramenta rejeitada foi descarregada de forma assíncrona. O NCK não pode executar uma nova seleção.
- 9 = Comentário PLC com dados inconsistentes: os dados de confirmação de comando pretendem trazer uma ferramenta até um alojamento já ocupado por outra ferramenta.
- 10 = O movimento de ferramenta assíncrono com reserva somente foi definido para o movimento de um magazine para um alojamento intermediário.
- 11 = A ferramenta carregada é um Multitool. O PLC não deve confirmar a posição de Multitool predefinida pelo NCK com outro valor.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Remedy: Por favor, informe pessoal/departamento de service autorizado. Comunicação PLC incorreta: corrigir o programa de PLC.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

6406 [Canal %1:] Reconhecimento pelo PLC do comando %2 ausente

Parameters: %1 = Identificação do canal

%2 = N.º. do comando

Explanation: Ainda falta um reconhecimento do PLC para a troca da ferramenta. Sem o reconhecimento do comando indicado a NCK não pode continuar a trabalhar. O possível valor do número de comando está descrito no alarme 6405.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
- Comunicação PLC incorreta: Corrigir o programa PLC.
- É possível tirar o NCK do estado de espera com o comando 7 de PLC.
Com isso o comando esperado será cancelado.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

6407 [Canal %1:] Ferramenta %2 não pode ser depositada no magazine %3 no local %4. Definição de magazine inválida!

Parameters: %1 = Identificação do canal
%2 = String (Identificador)
%3 = Número do magazine
%4 = Localização no magazine

Explanation: Uma solicitação de troca de ferramenta ou uma solicitação de verificação foi enviada para colocar a ferramenta em uma posição na qual não satisfaz as condições necessárias.
Seguintes causas de erros possíveis:
- O local está bloqueado ou não está livre!
- O tipo de ferramenta não combina com o tipo de local!
- A ferramenta é muito grande, locais contíguos estão ocupados!

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: - Verificar se os dados do magazine foram corretamente definidos (especialmente o tipo de lugar)
- Verificar se os dados da ferramenta foram corretamente definidos (especialmente o tipo de lugar)

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

6408 [Channel %1:] Block %2 A busca e/ou verificação da localização vazia na revista falhou

Parameters: %1 = Identificação do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: A busca ou a verificação da localização vazia para uma ferramenta falhou.
O seguinte poderia ser as causas do erro:
- A localização foi desabilitada ou não está vazia!
- O tipo de ferramenta não corresponde ao tipo de localização!
- A ferramenta pode ser muito grande; as localizações adjacentes estão ocupadas!

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Verificar se os dados do magazine foram corretamente definidos (especialmente o tipo de lugar)
- Verificar se os dados da ferramenta foram corretamente definidos (especialmente o tipo de lugar)

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

6409 [Canal %1:] Bloco %2 Se MTH for programado então T também deve ser programado.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Função: Multiferramentas e T= programação do local, Não há programação de T no bloco, Somente MTL é programado.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir programa NC
- Programar T no bloco
- ou excluir MTL do bloco

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

6410 [Unidade TO %1:] Ferramenta %2 alcançou o limite de pré-aviso com D= %4

Parameters: %1 = Unidade TO
%2 = Valor dd ferramenta (Nome).
%3 = -Não usado-
%4 = Número D

Explanation: Monitoração de ferramenta: Indicação de que o corretor de ferramenta D mencionado da ferramenta monitorada por tempo, por número de peças ou por desgaste atingiu o seu limite de pré-aviso. Se possível, o número D é indicado. Se não, o valor 0 é colocado no 4.° parâmetro.

Se a função 'Correção aditiva' estiver sendo usada, a monitoração da correção aditiva deve ser utilizada no lugar da monitoração por uso. O tipo atual de monitoração de ferramenta é uma propriedade da ferramenta (ver $TC_TP9). Se ferramentas de reserva não forem utilizadas, a indicação do número duplo não tem importância. O alarme é ativado pela HMI PLC (= interface OPI). O contexto do canal não está definido, entretanto a unidade TO é indicada (ver MD28085 $MC_MM_LINK_TOA_UNIT).

Reaction: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Serve apenas de informação. Usuário decide o que fazer.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6411 [Canal %1:] Ferramenta %2 alcançou o limite de pré-aviso com D= %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Valor dd ferramenta (Nome).
%3 = -Não usado-
%4 = Número D

Explanation: Monitoração de ferramenta: Indicação de que a correção D mencionada da ferramenta monitorada por tempo, por número de peças ou por desgaste, atingiu o seu limite de pré-aviso. Se possível, o número D é indicado. Caso contrário o 4.° parâmetro conterá o valor 0.

Se a função 'Correção aditiva' estiver sendo usada, a monitoração da correção aditiva deve ser utilizada no lugar da monitoração por uso. O tipo atual de monitoração de ferramenta é uma propriedade da ferramenta (ver $TC_TP9).

Se não forem empregadas ferramentas reserva, a indicação do número Duplo não tem importância.

O alarme é originado durante o processamento do programa NC.

Reaction: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Serve apenas de informação. Usuário decide o que fazer.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6412 [Unidade TO %1:] Ferramenta %2 alcançou o limite de monitoração com D= %4

Parameters: %1 = Unidade TO
%2 = Valor dd ferramenta (Nome).
%3 = -Não usado-
%4 = Número D

Explanation: Monitoração de ferramenta: Indicação de que a correção D mencionada da ferramenta monitorada por tempo, por número de peças ou por desgaste atingiu o seu limite de monitoração. Se possível o valor do corretor D é indicado; nos outros casos o 4.° parâmetro conterá o valor 0.

Se a função 'Correção aditiva' estiver sendo usada, a monitoração da correção aditiva deve ser utilizada no lugar da monitoração por uso.

O tipo atual de monitoração de ferramenta é uma propriedade da ferramenta (ver $TC_TP9).

Se não forem empregadas ferramentas reserva, a indicação do número Duplo não tem importância.

O alarme é ativado através da HMIu do PLC (= interface OPI). O contexto do canal não está definido, entretanto a unidade TO é especificada (ver MD28085 $MC_MM_LINK_TOA_UNIT).

Reaction: Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Serve apenas de informação. Usuário decide o que fazer.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6413 [Canal %1:] Ferramenta %2 alcançou o limite de monitoração com D= %4

Parameters: %1 = Unidade TO

%2 = Valor dd ferramenta (Nome).

%3 = -Não usado-

%4 = Número D

Explanation: Monitoração de ferramenta: Indicação de que a correção D mencionada da ferramenta monitorada por tempo, por número de peças ou por desgaste atingiu o seu limite de monitoração. Se possível o valor do corretor D é indicado; nos outros casos o 4.° parâmetro conterá o valor 0.

Se a função 'Correção aditiva' estiver sendo usada, a monitoração da correção aditiva deve ser utilizada no lugar da monitoração por uso.

O tipo atual de monitoração de ferramenta é uma propriedade da ferramenta (ver $TC_TP9).

Se não forem empregadas ferramentas reserva, a indicação do número Duplo não tem importância.

O alarme é originado durante o processamento do programa NC.

Reaction: Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Serve apenas como informação. Usuário decide o que fazer.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6421 [Canal %1:] Não é possível movimentar ferramenta. Não existe alojamento livre para ferramenta %2 no magazine %4.

Parameters: %1 = Identificação do canal

%2 = String (Identificador)

%3 = -Não usado-

%4 = Número do magazine

Explanation: O comando desejado para o movimento da ferramenta, iniciado pela MMC ou pelo PLC não foi executado. A ferramenta não pode ser movida para o magazine de ferramentas escolhido. Não existe local apropriado para esta ferramenta.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: - Verifique se os dados do magazine foram definidos corretamente. (exemplo: o magazine não deve estar desabilitado)

- Verificar se os dados de ferramenta estão definidos corretamente (por exemplo, o tipo do local da ferramenta deve combinar com os tipos de locais permitidos no magazine)

- Verifique se ainda há espaço no magazine para adicionar outra ferramenta;

- Verifique se uma hierarquia de tipos de locais está definida e se estiver, por exemplo, que não permita a inserção de uma ferramenta do tipo "A" em um local livre do tipo "B".

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6422 [Canal %1:] Não foi possível mover a ferramenta. Magazine n. %2 não existente

Parameters: %1 = Identificação do canal
%2 = Número do magazine

Explanation: O comando desejado para o movimento da ferramenta, iniciado pela MMC ou pelo PLC não foi executado. O magazine indicado não existe.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Verificar se os dados do magazine foram corretamente definidos.
- Se o PLC enviou o comando para o movimento: verificar se o programa do PLC está correto.
- Se a MMC enviou o comando para o movimento: verificar se o comando da MMC foi programado com parâmetros corretos.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6423 [Canal %1:] Não foi possível mover a ferramenta. Local %2 no magazine %3 não existe

Parameters: %1 = Identificação do canal
%2 = Localização no magazine
%3 = Número do magazine

Explanation: O comando desejado para o movimento da ferramenta, iniciado pela MMC ou pelo PLC não foi executado. O local do magazine escolhido não existe no magazine indicado.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Verificar se os dados do magazine foram corretamente definidos.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6424 [Canal %1:] Não foi possível mover a ferramenta. Ferramenta %2 não existe ou não pode ser utilizada

Parameters: %1 = Identificação do canal
%2 = String (Identificador)

Explanation: O comando de movimento de ferramenta desejado - ativado pela HMI ou PLC - não é possível. O estado da ferramenta mencionada não permite o movimento da ferramenta. A ferramenta mencionada não está definida ou não está liberada para o comando.
A ferramenta especificada não pode ser movida quando for parte de uma multitool (apenas a multitool pode ser movida).

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Verifique se o status da ferramenta 'sendo trocada' ('H20') está ativado. Se sim, o comando apropriado para troca deve primeiro ser completado pelo PLC. Então a ferramenta deve estar liberada para ser movida.
- Verificar se os dados da ferramenta foram corretamente definidos. O correto número T foi especificado?
- Verificar se o comando de movimento tenha sido corretamente parametrizado. A ferramenta desejada se encontra no local de busca? A posição de destino é adequada para receber a ferramenta?
- Verificar se a ferramenta já foi carregada (se o alarme ocorre durante o carregamento da ferramenta).

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6425 [Canal %1:] A ferramenta %2 não pode ser depositada no magazine %3 no local %4. Definição do magazine não permitida

Parameters: %1 = Identificação do canal
%2 = String (Identificador)
%3 = Número do magazine
%4 = Localização no magazine

Explanation: O comando desejado para o movimento da ferramenta, iniciado pela MMC ou pelo PLC não foi executado. Uma solicitação de movimento foi enviada para depositar uma ferramenta em uma posição que não teve todos os requisitos necessários preenchidos para tal movimento.
Seguintes causas de erros:
- O local está bloqueado ou não está livre!
- O tipo de ferramenta não está de acordo com o tipo de local!
- A ferramenta é possivelmente muito grande e lugares contíguos estão ocupados!
- Se a operação for de carga/descarga, o tipo do local para esta operação deve ser 'Local de carregamento'.
- Se a operação for de carga/descarga, o magazine em questão está relacionado com o local de carga/descarga?
Veja $TC_MDP1, $TC_MDP2.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Verificar se os dados do magazine foram corretamente definidos.
- Verificar se o magazine, devido as operações em curso, já não tenha mais lugar livre para receber mais uma ferramenta.
- Verificar se foi definida uma hierarquia de tipos de locais que proíba, p.ex., a colocação de uma ferramenta do tipo 'A' em um lugar livre do tipo 'B'.
- Verificar se o magazine em questão esteja relacionado com o local de carga/descarga ou se uma distância foi definida.
- Verificar se o tipo do local de carga/descarga seja um 'local de carregamento'.
Veja também $TC_MPP1.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6430 Contador de peças: Estouro da tabela dos ângulos decorte monitorados.

Explanation: Não é possível inserir mais dados de ângulo de cortes na tabela do contador de peças.
Pode ser inserido na tabela, a quantidade máxima de ângulos de corte, para o contador de peças, disponível na NCK.
Quer dizer, o limite é alcançado quando cada ferramenta utiliza exatamente um ângulo de corte para a usinagem da peça.
Caso sejam usinadas várias peças simultaneamente em vários fusos, pode ser programado um valor de ângulos de corte total
MD18100 $MN_MM_NUM_CUTTING_EDGES_IN_TOA para todas as peças.
O alarme presente significa que ângulos de corte utilizados no momento, já não estão sendo monitorados pelo número de peças, até que a tabela seja esvaziada, p.ex. através do comando do NC SETPIECE, ou pela HMI, PLC (serviço PI).

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - O contador do número de peças não foi decrementado? Neste caso, a instrução SETPIECE deve ser colocada no programa de usinagem, ou incrementar no programa do PLC o mesmo tipo de comando.
- Se o programa de peça ou o programa de PLC está correto, aumentar a memória para os ângulos de corte das ferramentas através do dado de máquina MD18100 $MN_MM_NUM_CUTTING_EDGES_IN_TOA (Possível apenas por pessoas com autorização de acesso)

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6431 [Canal %1:] Bloco %2 função não permitida. Gerenciamento de ferramentas/monitoração não está ativa

Parameters: %1 = Identificação do canal

%2 = Número do bloco, label

Explanation: Caso seja chamada uma função de gerenciamento de dados que não esteja disponível devido gerenciamento de ferramentas estar desligado. P.ex.: os comandos GETT, SETPIECE, GETSELT, NEWT, DELT, TCA.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: - Por favor, informe o pessoal ou o departamento de service autorizado.

- Verifique a configuração NC! O gerenciamento de ferramentas é necessário, mas não está ativado?

- Se estiver sendo utilizado um programa de peças que foi criado para um NC admitindo-se a presença de gerenciamento de ferramenta e agora este programa esta sendo usado em um NC sem gerenciamento, isto não é possível. Deve-se utilizar o programa de peça no NC apropriado, ou corrigir o programa.

- Ativar o gerenciamento de ferramentas colocando os dados de máquina correspondentes. Veja MD18080 $MN_MM_TOOL_MANAGEMENT_MASK, MD20310 $MC_TOOL_MANAGEMENT_MASK.

- Verifique se a opção necessária para tal está configurada.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

6432 Função não executável. Não existe nenhuma ferramenta definida para o fuso.

Parameters: %1 = Identificação do canal

Explanation: Ao se executar uma operação que pressupõe que uma ferramenta se encontre alocada no fuso. Tal função pode ser, p.ex., a monitoração por número de peças.

Reaction: Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: - Selecionar outra função, selecionar outro fuso, introduzir uma ferramenta no fuso.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6433 [Canal %1:] Bloco %2 variável %3 não está disponível com gerenciamento de ferramentas.

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

%3 = Símbolo fonte.

Explanation: A variável de sistema referida em %3 não está disponível com o gerenciamento de ferramentas ativado. A função GELSELT deverá ser utilizada para $P_TOOLP.

Reaction: Parada do interpretador

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Alterar programa. Caso tenha sido programado $P_TOOLP, ao invés desse deve-se utilizar a função GETSELT.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

6434 [Canal %1:] Bloco %2 comando de linguagem SETMTH não permitido, porque o porta-ferramenta não está ativo

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explanation: Não há nenhum porta-ferramenta mestre definido para o estado básico (MD20124 $MC_TOOL_MANAGEMENT_TOOLHOLDER = 0) e por isso que não há nenhum porta-ferramenta disponível. Com isso o comando de linguagem SETMTH também não está definido. A troca de ferramentas neste ajuste é executada em relação ao fuso mestre. O fuso mestre é criado com SETMS.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Ou corrigir o programa NC (remover ou substituir o SETMHT) ou liberar a função porta-ferramenta pelo dado da máquina.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

6436 [Canal %1:] Bloco %2 comando '%3' não pode ser programado. Função '%4' não foi ativada.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Comando programado
%4 = Identificador de funções

Explanation: O comando não permite ser programado por causa da ausência de habilitação de função ou de ativação.
Código de função (4º parâmetro):
1 = Números D planos
2 = Monitoramento de ferramenta
3 = Gerenciamento de magazine
4 = Multitools
5 = T=número de alojamento de magazine

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

6437 [Channel %1:] Block %2 Command '%3' não pode ser programado. A função '%4' está ativada.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Comando programado
%4 = Identificador de funções

Explanation: O comando não permite ser programado porque a função indicada está ativa.
Código de função (4º parâmetro):
1 = Números D planos
2 = Monitoramento de ferramenta
3 = Gerenciamento de magazine
4 = Multitools
5 = T=número de alojamento de magazine

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

6438 [Canal %1:] Bloco %2 alteração de dados inconsistentes não é permitido.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Em uma multitool definida, por exemplo, a distância $TC_MTP_KD não pode ser alterada uma vez que a localização da multitool já foi gerada.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

6441 Escrita em $P_USEKT não permitida

Explanation: Uma tentativa foi feita para escrever um valor em $P_USEKT. Isto não é possível quando a instrução T='local numérico' com parametrização automática para $P_USEKT estiver ativada.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Assegure-se como o comando NC deverá ser configurado! (veja o Bit16 e Bit22 no MD 20310$MC_TOOL_MANAGEMENT_MASK).
- É utilizado um programa de peça projetado para o comando NC sem T='número de alojamento' com definição automática do $P_USEKT? Não é possível iniciar este programa no comando NC com T='número de alojamento' com definição automática do $P_USEKT.
- Ou deixar processar o programa de peça em um comando NC adequado ou alterar o programa de peça.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6442 [Canal %1:] Função não executável. Nenhuma ferramenta atribuída ao carregador/local %2.

Parameters: %1 = Identificação do canal
%2 = Magazine / no. do local no magazine

Explanation: A lógica do PLC está provavelmente incorreta. Foi configurada troca de ferramentas com rejeição de ferramenta. Comando preparatório pendente. A ferramenta selecionada é descarregada (p. ex. via PLC) de seu alojamento. O PLC confirma o comando preparatório com 'repetir seleção de ferramenta' (p. ex. Estado=7). A NCK não encontra a ferramenta no alojamento de magazine mencionado no comando PLC.
Ou: Ocorreu um acesso ilegal de operador em uma seleção de ferramenta (descarregar a ferramenta a ser selecionada). Por isso que a confirmação de PLC falha.

Reaction: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: O programador de PLC deve se atentar sobre:
- Certificar-se que a ferramenta não foi removida da posição específica do magazine(p.ex. programa incorreto de PLC).
- Não remover a ferramenta antes do término do reconhecimento do comando de troca, mesmo quando houver troca de ferramenta requisitada.
É permitido trocar a posição da ferramenta à ser carregada. A NCK consegue lidar com esta situação.
Este alarme complementa o alarme 6405, se este conter o parâmetro 8. Mesmo assim, o diagnóstico deve ser simples.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6450 [Canal %1:] bloco %2 troca de ferramenta não é possível. Local inválido no magazine n.%3 no buffer do magazine

Parameters: %1 = Identificação do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Localização no magazine

Explanation: Troca de ferramenta não é possível. O local especificado no magazine é um prendedor de ferramenta/fuso ou um local vago.
Somente um número do buffer que não seja um prendedor de ferramenta/fuso pode ser programado com um comando TCI, p.ex.: a posição de um gripper é permitido.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Verifique se o dado do magazine ($TC_MPP1) foi corretamente definido.
- Verifique se o comando de falha p.ex.: TCI foi corretamente programado.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

6451 [Canal %1:] Bloco %2 troca de ferramenta não permitida. Não há definição no buffer do magazine.

Parameters: %1 = Identificação do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: A troca de ferramenta não é possível. Não há definição de buffer para o magazine.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Verificar se os dados do magazine foram corretamente definidos.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

6452 [Canal %1:] Bloco %2 troca de ferramenta não é possível. O nº de porta ferramentas/nº de fuso = %3 não foi definido.

Parameters: %1 = Identificação do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do toolholder/fuso

Explanation: A troca de ferramenta não é possível. Não há definição de toolholder/fuso.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Geral: Aplica-se: 'extensão de endereço máxima programada s (=número do fuso/número do porta-ferramenta)
de Ts=t, Ms=6 deve ser menor que o valor do MD18076 $MN_MM_NUM_LOCS_WITH_DISTANCE.
Com gerenciamento de magazine: Verificar se o número do porta-ferramenta/fuso e os dados do magazine foram definidos corretamente (para isso veja as variáveis de sistema $TC_MPP1, $TC_MPP5 do magazine intermediário).

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

6453 [Canal %1:] Bloco %2 troca de ferram. não permitida. Não há relação entre suporte da ferramenta/ fuso no. = %3 e o local de buffer do magazine %4

Parameters: %1 = Identificação do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do fuso
%4 = Número do local

Explanation: A troca de ferramenta não é possível. Não há relação definida entre o toolholder/fuso e a posição de buffer do magazine (local número).

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Verifique se o dado do magazine ($TC_MLSR) foi corretamente definido.
- Verifique se o comando de falha p.ex.: TCI foi corretamente programado.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

6454 [Canal %1:] Bloco %2 troca de ferramenta não permitida. Não há relação de distância disponível

Parameters: %1 = Identificação do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: A troca de ferramenta não é possível. Não há relação de distância definida nem para o fuso nem para o local de buffer do magazine

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Verifique se o dado do magazine ($TC_MDP2) foi corretamente definido.
- Verifique se o comando de falha p.ex.: TCI foi corretamente programado.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

6455 [Canal %1:] Bloco %2 troca de ferramenta não é possível. Local no magazine no. %3 no magazine %4 não disponível

Parameters: %1 = Identificação do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Localização no magazine
%4 = Número do magazine

Explanation: A troca de ferramenta desejada não é permitida. A posição do magazine indicado não está disponível.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Verifique se a causa do comando de programa, p. ex. TCI, foi corretamente parametrizado.
- Verifique se o dado do magazine foi corretamente definido. ($TC_MAP6 and $TC_MAP7 da posição intermediária do magazine)

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

6460 [Canal %1:] Bloco %2 Comando '%3' pode apenas ser programado para ferramentas. '%4' não designa ferramenta.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Comando programado
%4 = Parâmetro programado

Explanation: O comando específico apenas pode ser programado para ferramentas. O comando não é um número T ou um nome de ferramenta. Caso uma multitool foi programada: O comando não pode ser programado para multitools.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

6462 [Canal %1:] Bloco %2 Comando '%3' pode apenas ser programado para magazines. '%4' não designa magazine.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Comando programado
%4 = Parâmetro programado

Explanation: O comando especificado apenas pode ser programado para magazines. O comando não é número ou nome de um magazine. Caso uma multitool foi programada: O comando não pode ser programado para multitools.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

6464 [Canal %1:] Bloco %2 Comando '%3' não pode ser programado para a ferramenta atual '%4'

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Comando programado
%4 = Tipo de distância codificada

Explanation: $TC_MTPPL pode apenas ser programado caso $TC_MTP_KD tenha valor 2.
$TC_MTPPA pode apenas ser programado caso $TC_MTP_KD tenha valor 3.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

6500 Memória do NC está cheia

Explanation: O sistema de arquivos NCK está cheio.
O buffer de memória disponível não é suficiente. Nota: Nota: Start-up inicial, arquivos de sistema do NC podem ser afetados tal qual dados do acionamento, arquivos MMC, FIFO, programas NC...

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Ajuste o tamanho da memória buffer (MD18230 $MN_MM_USER_MEM_BUFFERED) ou incremente o espaço de memória buffer disponível, p.ex.: descarregando programas de usinagem não utilizados, ou reduzindo o anel circular de memória. Veja $MC_RESU_RING_BUFFER_SIZE).

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6510 Há muitos programas de peça na memória NC

Explanation: O número máximo de arquivos possível no sistema de arquivos NC (parte da memória do NC) foi alcançado. Nota: Durante a primeira colocação em funcionamento, isso pode afetar os arquivos do sistema de arquivos NC, tais como dados de acionamento, arquivos de MMC, arquivos FIFO, programas NC, programas de ciclo, ...

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Por favor, informe pessoal/departamento de serviço autorizado.
- Apagar ou descarregar arquivos (p.ex. programas de peça), ou
- Aumentar MD18320 $MN_MM_NUM_FILES_IN_FILESYSTEM ou MD18321 MD_MAXNUM_SYSTEM_FILES_IN_FILESYSTEM.
- Aumente o número de arquivos no arquivo de recurso utilizando o armazenamento de ciclo Siemens.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6520 O valor do dado da máquina %1%2 é muito pequeno

Parameters: %1 = String: Valor do MD
%2 = Se requerido, índice: campo MD

Explanation: O dado de máquina MD18370 $MN_MM_PROTOC_NUM_FILES estabelece a quantidade de arquivos de protocolo para os usuários da protocolagem. Mas são usados mais do que o configurado.

Reaction: Visualização de alarme.
Remedy: Elevar o dado de máquina MD18370 $MN_MM_PROTOC_NUM_FILES
Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6530 Há muitos arquivos em um único diretório

Explanation: O número dos arquivos em um diretório da NCK atingiu o limite máximo.
Reaction: Visualização de alarme.
Remedy: Por favor, informe pessoal/departamento de service autorizado.
- No referido diretório, apagar, ou descarregar arquivos (tais como programas de peça), ou
- aumentar MD18280 $MN_MM_NUM_FILES_PER_DIR.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6540 Há muitos diretórios na memória do NC

Explanation: O número de diretórios no sistema de arquivos do NC (parte da memória de NC) atingiu o limite máximo.
Reaction: Visualização de alarme.
Remedy:
- Apagar, ou descarregar diretório (p.ex. workpiece), ou
- Aumentar MD18310 $MN_MM_NUM_DIR_IN_FILESYSTEM

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6550 Há muitos subdiretórios na memória

Explanation: O número dos subdiretórios num diretório da NCK atingiu o limite máximo.
Reaction: Visualização de alarme.
Remedy: Por favor, informe pessoal/departamento de service autorizado.
- No referido diretório, apagar , ou descarregar subdiretórios ou
- aumentar MD18270 $MN_MM_NUM_SUBDIR_PER_DIR

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6560 Formato de dados não permitido

Explanation: Uma tentativa foi feita em escrever dados não permitidos em um arquivo da NCK. Este erro pode ocorrer especialmente ao se tentar carregar dados binários, como se fossem ASCII na NCK.
Este erro pode surgir também durante o pré-processamento de ciclos (ver MD10700 $MN_PREPROCESSING_LEVEL), caso o bloco de programa de peça seja muito longo. Neste caso, repartir o bloco do programa de peça.
Reaction: Visualização de alarme.
Remedy: Especificar que o arquivo contém dados binários (p.ex. pela extensão: BIN)
Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6568 O limite de memória EES no cartão CF foi alcançado

Explanation: O espaço de memória atribuído ao EED no cartão CF se esgotou.
Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Visualização de alarme.
Remedy: Deletar arquivos no cartão CF
Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

6569 O limite de memória de usuário HMI foi alcançado no cartão CF.

Explanation: O espaço na memória da área de usuário dedicada para o cartão CF está esgotado.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Visualização de alarme.

Remedy: Deletar arquivos no cartão CF

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

6570 Memória do NC está cheia

Explanation: O sistema de arquivos DRAM da NCK está cheio. Não é possível executar o trabalho. Foram criados, na DRAM, demasiados arquivos de sistema.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Partir com menos processos de 'Execução externar'.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6580 Memória do NC está cheia

Explanation: O sistema de arquivos DRAM da NCK está cheio. O trabalho não pode ser executado. Foram carregados muitos arquivos.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Deletar ou descarregar os arquivos (p. ex. programas de peças)

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6581 O limite de memória do NC do usuário foi alcançado

Explanation: O sistema de arquivos DRAM da área Usuário está cheio. O pedido não pode ser executado.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Deletar ou descarregar os arquivos (p. ex. programas de peças)

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6582 O limite de memória do NC do fabricante de máquina foi alcançado

Explanation: O sistema de arquivos DRAM da área Fabricante de máquina está cheio. O pedido não pode ser executado.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Deletar ou descarregar os arquivos (p. ex. programas de peças)

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6583 O limite de memória do NC do sistema foi alcançado

Explanation: O sistema de arquivos DRAM da área Sistema (Siemens) está cheio. O pedido não pode ser executado.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Aumente o MD18354 $MN_MM_S_FILE_MEM_SIZE, ou, utilizando os ciclos Siemens, aumente o tamanho da partição no arquivo de recurso de ciclo.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6584 O limite de memória do NC da TMP foi alcançado

Explanation: O sistema de arquivos DRAM da área TPM (temporário) está cheio. O pedido não pode ser executado.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Aumentar o valor do MD18351 $MN_MM_DRAM_FILE_MEM_SIZE ou do MD18355 $MN_MM_T_FILE_MEM_SIZE ou desativar a pré-compilação de alguns ou todos os ciclos, ou ainda deletar Files na área TMP.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6585 O limite de memória externa do NC foi alcançado

Explanation: O sistema de arquivos DRAM da área externa (execução a partir de uma unidade externa) está cheio.
O pedido não pode ser executado.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Carregar os arquivos a executar explicitamente no NCK.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6693 Arquivo %1 perdido

Parameters: %1 = Nome do arquivo

Explanation: O arquivo mencionado no alarme foi alterado e devido a falha de alimentação a alteração não pode ser concluída adequadamente. O arquivo está perdido.

Reaction: NC não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Salve o arquivo novamente.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

6694 As unidades não podem ser montadas

Explanation: As unidades externas não poderiam ser montadas no tempo configurado (consulte MD10128 $MN_EES_MAX_MOUNT_TIME).

Reaction: NC não está pronto.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Verificar logdrives.ini e aumentar MD10128 $MN_EES_MAX_MOUNT_TIME se necessário.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

6700 [Canal %1:] Valor do dado da máquina %2%3 muito pequeno

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = identificador do dado de máquina
%3 = Se requerido, índice do campo

Explanation: O dado de máquina MD28302 $MC_MM_PROTOC_NUM_ETP_STD_TYP estabelece a quantidade de tipos de acontecimentos standard para os usuários da protocolagem. Mas são usados mais do que o configurado

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Elevar o dado de máquina MD28302 $MC_MM_PROTOC_NUM_ETP_STD_TYP

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

7000 Foram definidos demasiados alarmes para ciclos compilados

Explanation: Foi definida uma quantidade excessiva de alarmes para os ciclos compilados. Na inicialização a quantidade foi excedida quando definindo um novo CC de alarme.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Exceto a redução do número de alarmes CC, nenhuma outra medida de solução será possível no presente momento. (Solicite o suporte (Support Request) indicando o texto do erro no seguinte endereço: http://www.siemens.com/automation/support-request).

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

7010 A faixa de números de alarmes na MMC para ciclos compilados foi excedida

Explanation: Está reservada uma quantidade fixa de números de alarme (100), para os ciclos copilados. Esta foi ultrapassada na da definição de um novo alarme CC. (A área válida situa-se entre 0 e 4999).

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Definir o número de alarme CC na área válida entre 0 e 4999.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

7020 Não foi definido um número para o alarme do ciclo compilado

Explanation: O ID do alarme utilizado pelo fabricante não foi identificado pelo sistema. Isto não foi alocado quando os alarmes foram gerados.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O alarme pode ter duas causas prováveis:

- O número de alarme não foi definido. Tem de se proceder à definição.
- Foi utilizado um outro parâmetro de chamada que não o transmitido pela NCK.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

7100 Área VDI do %1 bytes de entrada e %2 bytes de saída definidos pelo ciclos compilados excedeu %3 bytes

Parameters: %1 = string (Dado de máquina)

%2 = string (Dado de máquina)

%3 = Comprimento máx. para interface

Explanation: A soma dos bytes de entrada e saída da interface VDI de usuário para os ciclos compilados excede o número máximo de 400 bytes.

Reaction: NC não está pronto.

Canal não está pronto.

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Remedy: Por favor, informe o pessoal/departamento de service autorizado. Colocar os dados da máquina para a divisão da interface VDI de usuário dos ciclos compilados (DB 9) em bytes de entrada e saída de acordo com as funções nos ciclos compilados. Não pode ser ultrapassado o número máximo de 400 bytes - a divisão em bytes de entrada e saída é aleatória.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

7200 Problemas com linked externo do CC %1 %2

Parameters: %1 = Sequência de caracteres de descrição

%2 = Informação adicional

Explanation: Problema com ciclos Compile para carregamento

Exemplo:

"Version_conflict_with_CCNCKInterface_Version"

Significado: A versão de interface do ciclo Compile é incompatível com a versão NCK.

"Loader_problem_from_dFixup"

Significado: Após o carregamento de todos os ciclos Compile são mantidas referências não resolvidas, por exemplo, pela falta um arquivo ELF

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Veja descrição de funções dos ciclos compilados.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

7201 Erro de asserção em %1 linha %2

Parameters: %1 = String (Caminho com nome de programa)
%2 = (Número de linha)

Explanation: Este alarme é um puro alarme de desenvolvimento. Ele ocorre somente em ciclos Compile lincados externamente.

Reaction: NC não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Cancelado o atraso na reção do alarme.

Remedy: Respostas no desenvolvedor CC

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais. Reinicie o programa.

7202 Falta de bit de opção para %1: %2 <hex>

Parameters: %1 = () nome do arquivo .elf específico CC
%2 = (int) bit de opção necessário (hex)

Explanation: Alarme para ciclos Compile da SIEMENS. Este alarme surge quando o bit de opção necessário não foi criado para um ciclo Compile da SIEMENS.

Reaction: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Cancelado o atraso na reção do alarme.

Remedy: Criar o bit de opção necessário ou deletar o arquivo .elf do sistema Flash File.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais. Reinicie o programa.

7203 Habilitação que falta para o %1 índice: %2

Parameters: %1 = Nome do arquivo .elf específico CC
%2 = Índice que descreve o problema ocorrido com mais detalhes

Explanation: Alarme para ciclos Compile da SIEMENS. Este alarme aparece quando um ciclo Compile da SIEMENS estiver carregado, mas não habilitado para o comando numérico. A causa do erro é descrita em detalhes através do parâmetro "Índice":
Índice == 1: A versão de interface do ciclo Compile não é idêntica à versão de interface do NCK.
Índice == 2: O ciclo Compile não pode ser aplicado neste comando numérico porque o número de série do hardware não pertence aos números de série habilitados.
Índice == 3: A causa do erro é determinada segundo o ciclo Compile e depois gravada na descrição de alarme do ciclo Compile.

Reaction: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Cancelado o atraso na reção do alarme.

Remedy: Deletar o arquivo de extensão .elf do sistema de arquivos Flash.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais. Reinicie o programa.

7204 O ciclo de compilação de %1 está em uma versão anterior.

Parameters: %1 = Nome do ciclo de compilação.

Explanation: Uma versão anterior de um ciclo de compilação pode ser utilizada somente para experimento.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Tenha certeza de que o ciclo de compilação não está em uma versão anterior quando finalmente será utilizado.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

7205 [Canal %1:] Versão incompatível de transformação OEM NCK %2 CC %3

Parameters: %1 = (int) número do canal

%2 = Versão da interface NCK para transformação

%3 = Versão da interface OEM para transformação

Explanation: A interface para transformação OEM foi alterada imcopativelmente no sistema.

Reaction: NC não está pronto.

Canal não está pronto.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Cancelado o atraso na reção do alarme.

Remedy: Carregar nova versão dos ciclos compilados

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais. Reinicie o programa.

7300 Problema com a aplicação COA lincada externamente %1 índice: %2 informação adicional: %3

Parameters: %1 = Nome da aplicação COA

%2 = Índice que descreve o problema ocorrido com mais detalhes

%3 = Parâmetro adicional opcional

Explanation: Durante o carregamento da aplicação COA ocorreu um problema. Este problema é descrito com mais detalhes através do parâmetro "Índice" e "Informação adicional":

Índice == 1: A versão de interface da aplicação COA é incompatível com a versão NCK. A informação adicional contém a versão de interface da aplicação COA.

Índice == 2: A memória Heap requisitada pela aplicação COA não está disponível. A informação adicional contém a memória Heap requisitada em Bytes.

Índice == 3: Os parâmetros $P_INCOAP requisitados pela aplicação COA não podem ser criados devido à falta de memória. A informação adicional contém a memória Heap necessária em Bytes.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Índice == 1: A aplicação COA não é executável no atual ambiente. Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.

Índice == 2 e 3: Verificar MD18235 $MN_MM_INCOA_MEM_SIZE. A memória requisitada pela aplicação COA somente está disponível após outra partida a quente. Isto significa que com a partida a quente (Reset de NCK) o alarme não deverá aparecer mais. Caso contrário, existe realmente um problema de memória e a aplicação COA que não pode ser executada (veja o índice == 1).

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

7301 Erro de asserção em %1 linha %2

Parameters: %1 = Nome de arquivo

%2 = Número da linha

Explanation: Este alarme é um puro alarme de desenvolvimento. Ele apenas ocorre em aplicações COA lincadas externamente.

Reaction: NC não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Cancelado o atraso na reção do alarme.

Remedy: Consultar os desenvolvedores COA.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais. Reinicie o programa.

7500 Bloco %1 nível de proteção inválido para comando %2 (nível de proteção atual: %3 programado %4)

Parameters: %1 = Número de bloco
%2 = Comando programado
%3 = Nível de proteção atual do comando
%4 = Nível de proteção programado do comando

Explanation: Na parametrização do nível de proteção para comando do programa de usinagem via REDEF,
- um comando não permitido no programa de usinagem foi programado.
- um nível de proteção foi programado com valor logicamente menor (maior em valor) que o nível de proteção atualmente aplicado a este comando.
- as definições de arquivo relevantes não foram suficientemente protegidas contra acesso de escrita. A proteção de escrita do arquivo deve ser ao menos tão alta quanto o maior nível de proteção que tenha sido programado para um comando de programa de peça neste arquivo de definição

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Modificação de definição de arquivos /_N_DEF_DIR/_N_MACCESS_DEF ou /_N_DEF_DIR/_N_UACCESS_DEF-CESS_DEF. Por favor, consulte o Guia de Programação ou o manual do fabricante para comandos de linguagem permitidos para a configuração do sistema.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

8000 [Canal %1:] Opção 'Rotinas de interrupção' não foi selecionada

Parameters: %1 = Número do canal

Explanation: Para ativar as rotinas de interrupção e a saída rápida do contorno, são necessários os sinais de entrada rápidos da NCK. Esta função não se encontra no versão básica e pode ser instalada sempre que necessário.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Por favor, informe pessoal/departamento de service autorizado. Não utilize entradas rápidas de interrupção, ou entre em contacto com o fabricante da máquina para a instalação deste complemento.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

8010 Opção 'Ativação de mais de %1 eixos' não foi selecionada

Parameters: %1 = Número de eixos

Explanation: Foram definidos mais eixos de máquina através do MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED que os permitidos pelo sistema.

Reaction: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Informar o pessoal autorizado/departamento de assistência técnica.
A soma de todos os eixos não foi configurada usando o canal específico MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED não deve exceder o número máximo de eixos.
Reduzir o número de eixos ativos ou habilitar adicionais via opção.
Observar também a informação relacionada à definição de eixos/fusos auxiliares.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

8012 A opção 'Ativação de mais e %1 de eixos SI' não está estabelecida

Parameters: %1 = Quantidade de eixos licenciados
%2 = Quantidade de eixos com dbSi ativo

Explanation: As funções de segurança com base no acionamento foram ativadas para uma quantidade maior de eixos do que o permitido no sistema.

Reaction: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Notifique o pessoal/departamento de serviços autorizado. Reduza a quantidade de eixos com funções de segurança com base no acionamento ou libere eixos adicionais na data de opção.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

8020 Opcional 'Ativação de mais de %1 canais' não foi selecionada

Parameters: %1 = Número de canais ativos

Explanation: Mais do que o número de canais admissível foi ativado.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Favor informar departamento/pessoal de assistência técnica autorizado.
No sistema específico MD10010 $MN_ASSIGN_CHAN_TO_MODE_GROUP, reduzir o número de canais ativos ou habilitar canais adicionais via opção.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

8021 Opcional 'Ativação de mais de %1 BAG (grupo de modo de operação) não foi selecionada

Parameters: %1 = Número de BAGs

Explanation: A quantidade de BAGs selecionados não é compatível com os opcionais configurados.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Reduzir para o número de BAGs. Instalar a opção para uma maior quantidade de BAGs.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

8022 Opção 'Ativação de mais de %1 kB de SRAM' não foi selecionada

Parameters: %1 = Capacidade de memória

Explanation: A opção para a extensão da memória não corresponde com a memória SRAM ativada.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Por favor, informe pessoal/departamento de service autorizado.
- Comprar a opção
- Ativar menos memória SRAM

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

8023 Memória do PLC excede %1 KB

Parameters: %1 = Tamanho da memória adicional

Explanation: A memória de usuário PLC usada ultrapassa o valor permitido.
Com os dados de opções OD1970 $ON_PLC_USER_MEM_SIZE, é possível definir uma memória de PLC adicional, que excede a configuração básica.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Por favor informe ao pessoal/departamento de service autorizado.
- Adquira o opcional
- Utilize menos memória de PLC

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

8024 Opção '%1<OPTNX>' não definida

Parameters: %1 = Descrição breve da opção

Explanation: Não foi definida a opção para ativação de vários magazines

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
- Adquirir opção
- Reduzir o número de magazines (MD18084 $MN_MM_NUM_MAGAZINE)

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

8025 [Canal %1:] O opcional '%2<OPTNX>' não está configurado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Descrição breve da opção

Explanation: O opcional para a funcionalidade de 'Advanced Surface' não está configurado.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
- Compra de opcional
- Reset a ativação da funcionalidade 'Advanced Surface' (MD20606 $MC_PREPDYN_SMOOTHING_ON e/ou MD20443 $MC_LOOKAH_FFORM)

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

8026 Eixo %1: Opção 'Compensação de fricção' não estabelecida

Parameters: %1 = Eixo

Explanation: A opção para a funcionalidade 'Compensação de fricção' não está estabelecida

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Visualização de alarme.

Remedy: Favor informar ao departamento de assistência técnica autorizado.
- Adquirir o opcional
- Resetar a ativação da funcionalidade 'Compensação de fricção' (MD32490 $MA_FRICT_COMP_MODE != 3/4 e/ou MD32500 $MA_FRICT_COMP_ENABLE)

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

8027 Opção '%1<OPTNX>' não estabelecida

Parameters: %1 = Descrição breve da opção

Explanation: A opção para a funcionalidade 'Grinding Advanced' não está estabelecida

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Visualização de alarme.

Remedy: Favor informar ao departamento de assistência técnica autorizado.
- Adquirir o opcional
- Desativar a funcionalidade 'Grinding Advanced'
- Escopo funcional 'Grinding Advanced':
Compensação de erro de cilindro

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

8030 [Canal %1:] Bloco %2 Opção 'Interpolação de mais de %3 eixos' não foi ativada

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número de eixos permitidos

Explanation: O número de eixos programados no grupo de interpolação excede ao número admissível de eixos de interpolação.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Na parte do programa, programe tantos eixos quanto os permitidos pela configuração do controlador ou habilite eixos adicionais via opção.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

8031 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3: O eixo não tem nenhuma funcionalidade IPO

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Eixo, número do fuso

Explanation: Um eixo/fuso que foi definido como eixo adicional/fuso auxiliar (veja MD30460 $MA_BASE_FUNCTION_MASK Bit8) deveria ser operado como eixo interpolador.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Definir o eixo como eixo interpolador (veja o MD30460 $MA_BASE_FUNCTION_MASK Bit8) ou alterar o programa de peça

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

8032 Opção 'Ativação de mais de %1 eixos escravo' não foi ativada

Parameters: %1 = Número de eixos

Explanation: A opção para a quantidade dos eixos escravos não está em conformidade com a quantidade dos eixos definidos no MD10002 $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Comprar a opção
- Definir uma quantidade menor de eixos escravos.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

8034 Opcional 'ativação de containers de eixos' não foi ativada

Explanation: Não foi colocado o opcional para a ativação da função do container de eixos no MD10002 $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Comprar a opção.
- Não utilizar containers.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

8036 Opcional 'ativação da função FAST_IPO_LINK' não foi ativada

Explanation: Não foi colocado o opcional para a ativação da função FAST_IPO_LINK. Para a conexão da NCU todos os ciclos IPO e de controle de posicionamentos serão iguais. Veja a descrição do FAST_IPO_LINK.

Reaction: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: - Comprar a opção.
- Não ativar diferentes tempos de ciclos IPO o de controle de posicionamentos (veja MD10070 $MN_IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO e MD10060 $MN_POSCTRL_SYSCLOCK_TIME_RATIO)

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

8037 Opção 'Ativação de APC/Número de filtros de setpoint de corrente' não definida

Explanation: No acionamento foram ativados mais do que seis filtros de setpoint de corrente, mesmo sem ser definida a respectiva opção.

Reaction: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: - Adquirir a opção
- Desativar a função 'Advanced Positioning Control (APC)' no acionamento.
- Configurar no máximo seis filtros de setpoint de corrente no acionamento.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

8038 Opção 'Ativação de mais de %1 eixos mestre' não foi ativada

Parameters: %1 = Número de eixos

Explanation: A opção para a quantidade dos eixos mestres não está em conformidade com a quantidade dos eixos definidos no MD30554 $MA_AXCONF_ASSIGN_MASTER_NCU.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Comprar a opção
- Definir uma quantidade menor de eixos mestre.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

8040 MD %1 reposto, opção correspondente não foi ativada

Parameters: %1 = String: Valor do MD

Explanation: Foi colocado um dado de máquina que está bloqueado por um opcional.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Informe o pessoal/departamento de service autorizado.
Dirija-se por favor ao fabricante da máquina para a instalação do opcional, ou a um representante da SIEMENS AG, A&D MC.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

8041 Eixo %1: MD %2, a opção associada não é suficiente

Parameters: %1 = Número de eixo
%2 = String: Valor do MD

Explanation: O número de eixos indicados no dado de opção associado foi excedido.
No dado de máquina correspondente foram selecionados mais eixos do que o permitido pela função associada à opção.
O alarme pode ser reconfigurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (o canal não está pronto para operar).

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Remedy: Favor informar ao departamento de assistência técnica autorizado.
- Aumentar o dado de opção
- Reduzir o número de eixos

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

8044 Opção para tempo de ciclo IPO %1 não foi ativada

Parameters: %1 = Tempo de ciclo IPO ilegal

Explanation: O opcional para ativação do tempo de ciclo de %1 ms não foi ativado.
Opcional Tempo de ciclo definido
- Opção livre >= 8ms
- 1º. passo >= 6ms
- 2º. passo >= 4ms
- 3º. passo >= 2ms
- 4º. passo < 2ms

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Comprar o opcional
- Aumentar o tempo de ciclo IPO (p.ex.: via MD10070 $MN_IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO)

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

8045 A opção 'ESR integrado com drive de ativação' não foi ajustado

Explanation: 'Parada estendida e retração (ESR)' foi ativada no drive embora a opção correspondente não tenha sido ajustada.

Reaction: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: - Opção de compra
- Desative a função 'Parada estendida e retração (ESR)' no drive.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

8050 A opção 'entradas/saídas SPL' não foi estabelecida corretamente. MD %1[%2] não está correto.

Parameters: %1 = identificador do dado de máquina
%2 = Índice campo MD

Explanation: Um número de entradas/saídas permitidas SPL foi excedido. Causas possíveis:
- Um número incorreto de entradas/saídas SPL foi estabelecido em dados de opção.
- O valor nos dados específicos de máquina foi estabelecido incorretamente.
Os dados da máquina cujo valor exceder o valor máximo permitido são indicados no parâmetro de alarme.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Selecione o limite correto dos valores na data de opção.
Corrija os dados indicados na máquina.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

8051 Opção 'Manivela no PROFIBUS' não foi habilitada

Explanation: A opção para operar manivelas no PROFIBUS não foi habilitada.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Habilitar a opção 'Manivela no PROFIBUS'.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

8052 Unidade: A licença %1<DRVLICPANX> com o valor %2 é inválida

Parameters: %1 = Unidade, licença ID/MLFB
%2 = Unidade, valor da licença

Explanation: A opção da unidade não foi habilitada ou o número de opções da unidade habilitadas foi excedido

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Notificar a pessoa/departamento de serviço autorizado.
- Resetar a opção da unidade
- Opção de compra

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

8053 Unidade: A licença %1 é desconhecida

Parameters: %1 = Unidade, ID da opção

Explanation: A opção da unidade é desconhecida

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Notificar o pessoal/serviço autorizado.
- Resetar a opção da unidade

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

8080 Foram definidas %1 opções e nenhuma License Key foi especificado para licenciamento

Parameters: %1 = Número de opcionais sem licenças

Explanation: Foi definida uma ou mais opções, mas nenhuma License Key foi especificado para comprovar a aquisição dos opcionais.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Gerar uma chave de licença na Internet, no http://www.siemens.com/automation/license e inseri-lo na área de atuação "Setup", função (HSK) "certificados".

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

8081 Foram definidas %1 opções que não foram licenciadas pelo License Key

Parameters: %1 = Número de opcionais sem licenças

Explanation: Foi ativada uma ou mais opções que não foram licenciadas através do License Key especificado.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Gerar uma chave de licença na Internet, no http://www.siemens.com/automation/license e inseri-lo na área de atuação "Setup", função (HSK) "certificados".

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

8082 O License Key foi especificada incorretamente três vezes, antes de especificar novamente execute o POWER-ON

Explanation: O License Key foi introduzido incorretamente pelo menos três vezes. Antes da próxima introdução é necessário um POWER-ON.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Executar NCK POWER-ON e especificar novamente o License Key (correto).

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

8083 Software de sistema restrito de exportação sem licenças válidas

Explanation: Para operar um software de sistema restrito de exportação é necessário o uso de um cartão CompactFlash especial, e também de um License Key especial.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Certifique-se de que o cartão CompactFlash correspondente está disponível no comando numérico. Gere um novo License Key para o software de sistema restrito de exportação através da Internet sob o endereço http://www.siemens.com/automation/license e especifique este na área de operação "Colocação em funcionamento", pela função (HSK) "Licenças".

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

8084 %1º período da licença de teste ativado. Tempo restante %2

Explanation: Um período de testes foi iniciado. Durante este período, uma ou diversas opções podem ser configuradas, o que exige uma chave de licença para comprovar que elas foram adquiridas
Um máximo de 6 períodos de testes é possível, um período de testes pode ser um máximo do período de operação de 150h do sistema de controle

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Gerar uma nova chave de licença pelo endereço http://www.siemens.com/automation/license e inserí-la na área de operação "Starup", função (HSK) "Licenses".
Inserir uma chave de licença válida na área de operação "Starup", função (HSK) "Licenses".

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

8085 %1. O período de licença de testes expirou.

Explanation: Um período de testes expirou.
Um máximo de 6 períodos de testes é possível, um período de testes pode ser um tempo de operação máximo de 150h do sistema de controle

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Gerar uma nova chave de licença pelo endereço http://www.siemens.com/automation/license e inserí-la na área de operação "Starup", função (HSK) "Licenses".
Inserir uma chave de licença válida na área de operação "Starup", função (HSK) "Licenses".
Ativar um período de testes adicionais
Resetar as opções que exigem uma chave de licença

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

8086 Máquina de teste e demonstração

Explanation: Este controlador é operado com uma licença teste, com o objetivo de realizar testes e demonstrações somente.
Por motivos de licença, não é permitido utilizar esta máquina em processos de produção.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Gerar uma nova chave de licença pelo endereço http://www.siemens.com/automation/license e inserí-la na área de operação "Starup", função (HSK) "Licenses".
Inserir uma chave de licença válida na área de operação "Starup", função (HSK) "Licenses".

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

8088 'Seleção de ferramentas não específicas de retífica' não permitida

Explanation: A versão do sistema de software somente permite a seleção de ferramentas específicas de retífica (ex: ferramentas do tipo 4xx).

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Selecione uma ferramenta do tipo 4xx (ferramenta de retífica)
ou instale uma versão standard do software de sistema

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

8089 A função 'Selecionar compensações de ferramenta' não está habilitada.

Explanation: As opções atuais não permitem uma compensação da ferramenta.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Desabilite as compensações da ferramenta ou
dê um reset nas opções de pacotes que incluem a compensação de ferramenta como função reduzida.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

8098 Combinação inválida de opcionais (%1)

Parameters: %1 = máscara de bits dos opcionais

Explanation: Para este módulo NCU existem restrições para a combinação de opções:
A opção "2 canais" e as opções "Idioma externo", "Puncionamento", "Compensação de erro de quadrante neural", "Medição estágio2" cancelam uma às outras!
Bit0 (LSB): Puncionamento
Bit1 : Idioma externo
Bit2 : Compensação de erro de quadrante neural
Bit3 : Medição estágio 2

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: "Setar" os opcionais

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

8100 [Canal %1:] Bloco %2: Função não permitida

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: - Devido a regulamentações de embargo não é possível:
- 1. Ações síncronas: A escrita do avanço, override e offsets axiais ($AA_VC, $AC_VC, $AA_OVR, $AA_VC e $AA_OFF) para ações síncronas, assim como Continus Dressing podem ser programadas uma única vez no bloco.
- 2. Medição ampliada: A medição 'cíclica' (MEAC) e 'Medição da ação síncrona' não é possível.
- 3. Interpolação de eixo: O número dos eixos que interpolam um com outro não pode exceder 4 (a isto aplica-se também o acoplamento síncrono de eixos através de ações síncronas 'DO POS[X]=$A...' 'DO FA[X]=$A...').

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

8101 Opção '%1<OPTNX>' não definida

Parameters: %1 = Descrição breve da opção

Explanation: O nível de opção é insuficiente para a função desejada. Possíveis causas:
1. Foram criadas mais áreas de proteção 3D que o permitido.
2. Foi solicitado um tipo de área de proteção que não é permitido.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: 1. Adquirir nível de opção suficiente.
2. Reduzir o número de áreas de proteção 3D.
3. Evitar tipos de área de proteção não permitidos

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

8102 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; a função não é possível

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID

Explanation: - Devido a regulamentações de embargo não é possível:
- 1. Ações síncronas: A escrita do avanço, override e offsets axiais ($AA_VC, $AC_VC, $AA_OVR, $AA_VC e $AA_OFF) para ações síncronas, assim como Continus Dressing podem ser programadas uma única vez no bloco.
- 2. Medição ampliada: A medição 'cíclica' (MEAC) e 'Medição da ação síncrona' não é possível.
- 3. Interpolação de eixo: O número dos eixos que interpolam um com outro não pode exceder 4 (a isto aplica-se também o acoplamento síncrono de eixos através de ações síncronas 'DO POS[X]=$A...' 'DO FA[X]=$A...').

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

8122 [Channel %1:] Block %2 Eixo/fuso escravo %3 Opção de acoplamento genérico CP-STATIC exigida (tipo %4)

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Eixo escravo
%4 = Tipo de opção

Explanation: O nível da opção CP-STATIC é exigido para a função solicitada. Possíveis razões:
- Mais acoplamentos do tipo da opção do que o permitido foram criados
- O escopo funcional de um ou de diversos acoplamentos não foi liberado.

O acoplamento genérico envolvido com o fuso escravo especificado é o tipo de opção a seguir:
- 1: COUP com o fator de acoplamento |1:1| sem o movimento superimposto

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy:
- Adquirir um tipo adequado de opção (CP-STATIC).
- Reduzir o número de acoplamentos ativos simultaneamente do tipo da opção.
- Somente utilizar o escopo da função que foi liberado.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

8124 [Channel %1:] Block %2 Eixo/fuso escravo %3 Opção de acoplamento genérico CP-BASIC exigida (tipo %4)

Parameters:
%1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Eixo escravo
%4 = Tipo de opção

Explanation: O nível da opção CP-BASIC é exigido para a função solicitada. Possíveis razões:
- Mais acoplamentos dos tipos da opção menores ou iguais ao tipo da opção do que o permitido foram criados
- O número de eixos mestre permitidos foi excedido por um ou mais acoplamentos.
- O escopo funcional de um ou mais acoplamentos não foi liberado.
- A superação de um fuso síncrono (fator de acoplamento |1:1|) não é possível.
- A funcionalidade da tabela da curva (corresponde ao tipo 2 da opção) não foi liberada.

O acoplamento genérico envolvido com o eixo/fuso especificado é o seguinte tipo de opção:
- 0: TRAIL (no BCS)
- 1: COUP com o fator de acoplamento |1:1| sem o movimento superimposto
- 2: TRAIL e LEAD também no MCS, também misturado nas ações sincronizadas, fusos e eixos rotatórios, COUP

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy:
- Adquirir um tipo inadequado de opção (CP-STATIC).
- Reduzir o número de acoplamentos ativos simultaneamente do tipo da opção.
- Somente utilizar o escopo da função que foi liberado.
- Nenhuma programação superimposta dos fusos síncrono

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

8126 [Channel %1:] Block %2 Eixo/fuso escravo %3 Opção de acoplamento genérico CP-COMFORT exigida (tipo %4)

Parameters:
%1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Eixo escravo
%4 = Tipo de opção

Explanation: Para a função exigida, o nível da opção CP-COMFORT é solicitado. Causas possíveis:
- Mais acoplamentos do tipo da opção menores ou iguais ao tipo da opção do que o permitido foram criados
- Para um ou diversos acoplamentos, o número permitido de eixos mestre foi excedido.
- O escopo funcional de um ou diversso acoplamentos não foi liberado.
- Superimpor um fuso síncronizado (fator de acoplamento |1:1|) não é possível
- A funcionalidade da tabela da curva (corresponde ao tipo 2 da opção) não foi liberada.

O acoplamento genérico envolvido com o eixo/fuso especificado é o tipo de opção a seguir:
- 0: TRAIL (no BCS)
- 1: COUP com o fator de acoplamento |1:1| sem o movimento superimposto
- 2: TRAIL e LEAD também em MCS, também misturadas nas ações sincronizadas, fusos e eixos rotatórios, COUP
- 3: Acoplamentos CP (sem as tabelas da curva]) com até 3 eixos mestre, tambéms misturados nas ações sincronizadas, fusos e eixos

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy:
- Ativar um tipo inadequado de opção (CP-COMFORT).
- Reduzir o número de acoplamentos ativos simultaneamente do tipo da opção.
- Reduzir o número dos eixos mestre por acoplamento.
- Somente utilizar o escopo da função que foi liberado.
- Nenhuma programação superimposta dos fusos síncrono

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

8128 [Channel %1:] Block %2 Eixo/fuso escravo %3 Opção de acoplamento genérico CP-EXPERT exigida (tipo %4)

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Eixo escravo
%4 = Tipo de opção

Explanation: Para a função exigida, o nível da opção CP-EXPERT é solicitado. Causas possíveis:
- Mais acoplamentos do tipo da opção menores ou iguais ao tipo da opção do que o permitido foram criados
- Para um ou diversos acoplamentos, o número permitido de eixos mestre foi excedido.
- O escopo funcional de um ou diversso acoplamentos não foi liberado.
- Superimpor um fuso síncrono (fator de acoplamento |1:1|) não é possível
- A funcionalidade da tabela da curva (corresponde ao tipo 2 da opção) não foi liberada.

O acoplamento genérico envolvido com o eixo/fuso especificado é o tipo de opção a seguir:
- 0: TRAIL (no BCS)
- 1: COUP com o fator de acoplamento |1:1| sem o movimento superimposto
- 2: TRAIL e LEAD também em MCS, também misturadas nas ações sincronizadas, fusos e eixos rotatórios, COUP
- 3: Acoplamentos CP (sem as tabelas da curva]) com até 3 eixos mestre, tambéms misturados nas ações sincronizadas, fusos e eixos
- 4: Acoplamentos CP com até 5 eixos mestre, também possivelmente misturado nas ações sincronizadas, fusos e eixos, cascatas

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Ativar um tipo inadequado de opção (CP-EXPERT).
- Reduzir o número de acoplamentos ativos simultaneamente do tipo da opção.
- Reduzir o número dos eixos mestre por acoplamento.
- Somente utilizar o escopo da função que foi liberado.
- Nenhuma programação superimposta dos fusos síncrono

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

8130 [Channel %1:] Block %2 Eixo/fuso escravo %3 Função de acoplamento genérico impossível (tipo %4)

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Eixo escravo
%4 = Tipo de opção

Explanation: Executar a função de acoplamento genérico exigida não é possível no sistema. Causas possíveis:
- Mais acoplamentos do tipo da opção menores ou iguais ao tipo da opção do que o permitido foram criados
- Para um ou diversos acoplamentos, o número permitido de eixos mestre foi excedido.
- O escopo funcional de um ou diversso acoplamentos não foi liberado.
- Superimpor um fuso síncrono (fator de acoplamento |1:1|) não é possível
- A funcionalidade da tabela da curva (corresponde ao tipo 2 da opção) não foi liberada.

O acoplamento genérico envolvido com o eixo/fuso especificado é o tipo de opção a seguir:
- 0: TRAIL (no BCS)
- 1: COUP com o fator de acoplamento |1:1| sem o movimento superimposto
- 2: TRAIL e LEAD também em MCS, também misturadas nas ações sincronizadas, fusos e eixos rotatórios, COUP
- 3: Acoplamentos CP (sem as tabelas da curva]) com até 3 eixos mestre, tambéms misturados nas ações sincronizadas, fusos e eixos
- 4: Acoplamentos CP com até 5 eixos mestre, também possivelmente misturado nas ações sincronizadas, fusos e eixos, cascatas

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Reduzir simultaneamente o número de acoplamentos ativos do tipo da opção.
- Reduzir o número de eixos mestre por acoplamento.
- Somente utilizar o escopo funcional que foi liberado.
- Não há programação superimposta dos fusos síncronos.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

9000 Manivela %1 falhou

Parameters: %1 = Nônio número

Explanation: Apenas para PROFIBUS/PROFINET:
A manivela PROFIBUS falhou.

Reaction: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Restabelecer a conexão com a manivela PROFIBUS.

Programm continuation: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

9050 Módulo I/O PROFIBUS: Falha de sinal de vida, endereço lógico de campo Slot / I/O %1

Parameters: %1 = Endereço de campo

Explanation: Apenas para PROFIBUS/PROFINET:
O sinal de vida do campo Slot / I/O falhou. Momentaneamente não pode ser lido nenhum dado do módulo I/O PROFIBUS.

Reaction: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Verificar a conexão de comunicação com o módulo I/O PROFIBUS.

Programm continuation: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

9052 Módulo I/O PROFIBUS: Falha de sinal de vida, endereço lógico de campo Slot / I/O %1

Parameters: %1 = Endereço de campo

Explanation: Apenas para PROFIBUS/PROFINET:
O sinal de vida do campo Slot / I/O falhou. Momentaneamente não pode ser gravado nenhum dado do módulo I/O PROFIBUS.

Reaction: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Verificar a conexão de comunicação com o módulo I/O PROFIBUS.

Programm continuation: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

10203 [Canal %1:] Início de ciclo CN sem ponto de referência (ação=%2<ALNX>)

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Explanation: O NC-Start foi ativado no modo de operação MDA ou AUTOMÁTICO e pelo menos um eixo que precisa ser referenciado não alcançou seu ponto de referência.

Reaction: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Através do dado específico de canal MD20700: $MC_REFP_NC_START_LOCK (NC-Start sem ponto de referência) pode-se decidir se o eixo deve ser referenciado antes do NC-Start ou não. A partida do referenciamento pode ser ativada especificamente por canal ou por eixo.
Aproximação do ponto de referência específica de canal: Os flancos crescentes do sinal da interface NC/PLC DB21-30 DBX1.0 (ativar referenciamento) iniciam uma seqüência automática que inicia os eixos do canal na seqüência indicada no dado específico de eixo MD34110 $MA_REFP_CYCLE_NR (referenciar seqüência de eixos específica de canal). 0: O eixo não participa no referenciamento específico de canal, mas deve ser referenciado para o NC-Start, -1: O eixo não participa no referenciamento específico de canal, mas não deve ser referenciado para o NC-Start, 1- 8: Seqüência de partida para o referenciamento específico de canal (partida simultânea com mesmo nº), 1- 31: Tipo de CPU
Referenciamento específico de eixo: Ativar a tecla de sentido que corresponde ao sentido de aproximação no dado específico de eixo MD34010 $MA_REFP_CAM_MDIR_IS_MINUS (aproximar ponto de referência em sentido negativo).

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10204 [Canal %1:] A ação do usuário não é possível sem o ponto de referência (ação interna= %2<ALNX>)

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação interna/nome da ação interna

Explanation: Uma ação especificada pelo usuário será executada, que o conduz a uma (outra possível) ação interna, para a qual pelo menos um eixo que precisa ser referenciado não alcançou o ponto de referência.

Reaction: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Faça referência ao eixo que precisa ser referenciado.

Se a ação do usuário como uma ação interna conduz a um início de NC, se o eixo precisa ou não ser referenciado antes do início de NC pode ser decidido pelo MD20700 $MC_REFP_NC_START_LOCK específico do canal (início de NC sem ponto de referência). Se a ação do usuário como ações internas conduzir um início de ASUP pelo usuário, se o eixo tem que ser referenciado ou não antes do ASUP iniciar pode ser decidido pelo MD20115 $MC_IGNORE_REFP_LOCK_ASUP específico do canal (início de ASUP sem ponto de referência). Se a ação do usuário como ações internas conduz ao início de Prog Event, se o eixo é para ser referenciado ou não antes do início de Prog Event pode ser decidido pelo MD20105 $MC_PROG_EVENT_IGN_REFP_LOCK específico do canal (início do Prog Event sem ponto de referência).

O canal ou a referência específica do eixo pode ser causado.

Informe ao pessoal autorizado/departamento de serviços. Se o eixo é para ser refereciado ou não antes do início de NC pode ser determinado pelo MD20700: $MC_REFP_NC_START_LOCK (início de NC sem ponto de referência). O canal ou referência específica do canal pode ser causado.

A aproximação do ponto de referência especificada do canal: A extremidade ascendente do sinal de interface NC/PLC DB21-30 DBX1.0 (referência ativada) inicia uma sequência automática, que se inicia no eixo do canal na mesma sequência conforme o MD34110 $MA_REFP_CYCLE_NR especificado do eixo (referência específica do canal de sequência do eixo). 0: O eixo não participa na referência específica do canal, mas deve ser referenciada para início de NC; -1: O eixo não participa na referência específica do canal, mas é necessário não ser referenciado para início de NC. 1- 8: Sequência inicial para a referência específica do canal (início simultâneo para o mesmo número), 1 - 31: tipo de CPU

Referência específica do eixo: Pressione a tecla de direção que corresponda à direção de aproximação no MD34010 $MA_REFP_CAM_MDIR_IS_MINUS especificado do eixo (aproximação do ponto de referência na direção negativa).

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10208 [Canal %1:] Continue o programa com início de ciclo

Parameters: %1 = Número do canal

Explanation: O comando encontra-se na condição desejada após procura de bloco com cálculo. Agora o programa pode partir com NC-Start ou a condição pode ser em primeiro lugar alterada com memorização/Jog.

Reaction: Parada do interpretador

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Remedy: Pressionar NC-Start

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10209 [Canal %1:] NC-Stop interno após busca de bloco

Parameters: %1 = Número do canal

Explanation: Alarme interno que somente serve para acionar a reação de alarme NC-Stop.

O alarme aparece nas seguintes situações:

- MD11450 $MN_SEARCH_RUN_MODE Bit 0 == 1 e o último bloco de ação após a localização de blocos é carregado no processamento principal. O alarme 10208 é ativado em função do sinal de interface NC/PLC DB21-30 DBX1.6 (ação PLC concluída).

- O alarme de localização 10208 foi omitido com o serviço PI _N_FINDBL (terceira dezena do parâmetro com "2"). O alarme 10209 aparece em função de uma subrotina de localização estar ou não configurada (MD11450 $MN_SEARCH_RUN_MODE Bit 1) com o fim da subrotina de localização ou com o carregamento do último bloco de ação no processamento principal.

Reaction: Parada do interpretador

NC Stop com o alarme.

Remedy: - NC-Start

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10222 [Canal %1:] Comunicação entre canais não é possível

Parameters: %1 = Número do canal

Explanation: O canal obteve uma quitação negativa da comunicação entre canais porque o n.º do canal de destino não é conhecido. p.ex.: START(x) ou WAITE(x) mas o canal x não foi ativado.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Esta é uma indicação sobre possíveis incompatibilidades. O programa continua se não forem requisitadas outras quitações.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

10223 [Canal %1:] Comando %2 já está ativo

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = String

Explanation: O canal obteve uma quitação negativa da comunicação entre canais, porque este comando ainda está ativo ou ainda não foi concluído. p.ex.: INIT(x,'ncprog') mas para o canal x já existe uma solicitação para a seleção de programas

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Esta é uma indicação sobre possíveis incompatibilidades. O programa continua se não forem requisitadas outras quitações.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

10225 [Canal %1:] Comando recusado

Parameters: %1 = Número do canal

Explanation: O canal recebeu um comando que não pode ser executado.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Pressionar a tecla RESET

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

10226 [Canal %1:] Reset/fim do programa cancelado

Parameters: %1 = Número do canal

Explanation: Ocorreu um erro durante o reset ou fim do programa, de modo que o canal não possa ser trocado para o estado pronto.

Isso pode ocorrer, por exemplo, se o intérprete relatar um erro durante o processo dos blocos iniciais criados durante o reset ou fim do programa.

Como regra, os alarmes adicionais indicam o problema exato.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.

Canal não está pronto.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Remedy: Retifique o problema indicado por outros alarmes e pressione RESET novamente.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10299 [Canal %1:] Função Auto-Repos não ativada

Parameters: %1 = Número do canal

Explanation: Foi selecionada no canal indicado, a função (modo de operação) Auto-Repos que não está implementada.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Apenas uma informação.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

10600 [Canal %1:] Bloco %2 função auxiliar durante o corte de roscas ativo

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explanation: No bloco para corte de roscas está programada uma função auxiliar.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Podem ocorrer erros sequenciais se o percurso de usinagem do bloco de rosca for demasiado curto e nos outros blocos subseqüentes (blocos de rosca), nos quais não pode haver uma parada na usinagem.

Possíveis medidas de Correção:

- Programar um percurso mais longo e/ou uma velocidade de usinagem mais baixa.
- Colocar a função auxiliar em um outro bloco (setor do programa).

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

10601 [Canal %1:] Bloco %2 velocidade no final do bloco durante o corte de roscas é zero

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explanation: Este alarme somente ocorre quando existem vários blocos G33 consecutivos. A velocidade final do bloco no bloco especificado é zero, mesmo que em seguida venha outro bloco de rosqueamento. A causas podem ser:

- G9
- Função auxiliar após o movimento
- Saída de função auxiliar antes do movimento do bloco seguinte
- Eixo de posicionamento no bloco

Reaction: Parada do interpretador

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Alterar no programa de peça NC, observando que não seja programada nenhuma "Parada no fim de bloco" G09.

Alterar o dado de máquina geral MD11110 $MN_AUXFU_GROUP_SPEC[n] para seleção do momento da saída de um grupo de função auxiliar de "Saída de função auxiliar antes/após o movimento" para "Saída de função auxiliar durante o movimento".

Bit 5 = 1: Saída de função auxiliar antes do movimento

Bit 6 = 1: Saída de função auxiliar durante o movimento

Bit 7 = 1: Saída de função auxiliar após o movimento

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10604 [Canal %1:] Bloco %2 incremento do passo de rosca é demasiado grande

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explanation: O incremento do passo de rosca levará à sobrecarga do eixo. Na verificação, é assumido que a chave de variação de rotação do fuso esteja em 100%.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Reação local ao alarme.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: No programa de peça, reduzir a rotação do fuso, aumentar o passo de rosca ou o comprimento da trajetória.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10605 [Canal %1:] Bloco %2 diminuição do passo de rosca é demasiado grande

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: A diminuição do passo de rosca levará à parada do eixo no bloco de rosca.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir, no programa de peça, a diminuição do passo de rosca ou o comprimento da trajetória.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10610 [Canal %1:] Eixo %2 não está parado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Um eixo/fuso foi programado com uma instrução POSA-/SPOSA, sendo posicionado sobre vários blocos NC. A posição pretendida ainda não tinha sido atingida (Janela 'parada precisa'), quando o eixo/fuso foi novamente programado.
Exemplo:
N100 POSA[U]=100
:
N125 X... Y... U... ; p.ex.: Eixo - U ainda está em movimento pelo bloco N100!

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Verificar e corrigir programa de peças (analisar se o movimento durante a execução dos blocos faz aqui algum sentido). Com o comando WAITP, evitar a mudança de bloco até que os eixos de posicionamento tenham atingido também a posição pretendida.
Exemplo:
N100 POSA[U]=100
:
N125 WAITP(U)
N130 X... Y... U...
Exemplo para fusos:
N100 SPOSA[2]=77
:
N125 WAITS(2)
N130 M6

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10620 [Canal %1:] Bloco %3 eixo %2 alcança o fim de curso de software %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Número do bloco, label
%4 = String

Explanation: Durante o deslocamento, o sistema detectou que o fim de curso de software foi ultrapassado no sentido indicado. Durante a preparação de bloco, não foi possível detectar que o limite de movimento seria excedido: ou que um movimento de transposição pela manivela eletrônica ou uma transformação de coordenada está ativa.

Reaction: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Dependendo da causa da ativação deve-se tomas as seguintes medidas auxiliares:
- Transposição com nônio ou deslocamento externo do ponto zero: Retornar a transposição de movimento e evitar/diminuir na repetição do programa.
- Transformação: Verificação dos deslocamentos do ponto zero ajustados/programados (Frame atual). Se os valores estão corretos, então a fixação da ferramenta (dispositivo) deverá ser deslocada para evitar o mesmo alarme (com novo cancelamento do programa) durante a repetição do programa

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10621 [Canal %1:] Eixo %2 está sobre o fim de curso de software %3%4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = String
%4 = Eixo da chave fim de curso de software. Somente será emitido em caso de desvio do eixo em deslocamento.

Explanation: O eixo especificado está sobre o limite de fim de curso de software indicado

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Controlar os dados de máquina MD36110 $MA_POS_LIMIT_PLUS/ MD36130 $MA_POS_LIMIT_PLUS2 e MD36100 $MA_POS_LIMIT_MINUS/MD36120 $MA_POS_LIMIT_MINUS2 para a chave fim de curso de software.
Desligar o sistema em modo JOG a partir da chave fim de curso de software.
Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
Dados de máquina:
Controlar os sinais de interface específicos de eixo: DB31, ... DBX12.3 (2ª chave fim de curso de software positivo) ou em DB31, ... DBX12.2 (2ª chave fim de curso de software negativo) se a 2ª chave fim de curso de software foi selecionada.

Programm continuation: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

10625 [Channel %1:] Block %2 Eixo/fuso escravo %3 Eixo/fuso escravo %2 com CP-SW parada limite %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Número do bloco, label
%4 = String

Explanation: O eixo/fuso escravo foi interrompido porque há um risco de que a chave do limite do sftware seja passada na direção monitorada. Dependendo do MD30455 $MA_MISC_FUNCTION_MASK, do bit 11 e do CPMBRAKE, é possível de que o grupo do acoplamento completo também seja quebrado na direção específica.

Reaction: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Dependendo da causa da ativação deve-se tomas as seguintes medidas auxiliares:
- Transposição com nônio ou deslocamento externo do ponto zero: Retornar a transposição de movimento e evitar/diminuir na repetição do programa.
- Transformação: Verificação dos deslocamentos do ponto zero ajustados/programados (Frame atual). Se os valores estão corretos, então a fixação da ferramenta (dispositivo) deverá ser deslocada para evitar o mesmo alarme (com novo cancelamento do programa) durante a repetição do programa

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10630 [Canal %1:] Bloco %2 Eixo %3 atingiu limite da área de trabalho %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Eixo, número do fuso
%4 = String (+ ou -)

Explanation: O eixo indicado violou o limite da área de trabalho. Isto é reconhecido somente no processamento principal, porque, os valores mínimos de eixo não puderam ser medidos antes da transformação, ou devido a uma sobreposição de movimento.

Reaction: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Programar outro movimento ou não executar movimento sobrepostos.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10631 [Canal %1:] Eixo %2 está sobre limite da área de trabalho %3%4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Eixo, fuso
%3 = String (+ ou -)
%4 = Eixo do limite da área de trabalho. Somente será emitido em caso de desvio do eixo em deslocamento.

Explanation: Durante o modo de operação JOG o eixo especificado alcança o limite da área de trabalho.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Dados do usuário (setting data): Controlar o SD43420 $SA_WORKAREA_LIMIT_PLUS e o SD43430 $SA_WORKAREA_LIMIT_MINUS para a limitação da área de trabalho.

Programm continuation: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

10632 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 alcança o limite da área de trabalho %4 específico do sistema de coordenadas

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Eixo, número do fuso
%4 = String (+ ou -)

Explanation: O eixo indicado viola o limite da área de trabalho específico do sistema de coordenadas. Isto somente é detectado na inicialização, pois antes da transformação os valores mínimos de eixo não puderam ser determinados ou existe um movimento sobreposto.

Reaction: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Programar outro movimento ou não executar movimento sobrepostos.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10633 [Canal %1:] Eixo %2 está no limite da área de trabalho %3%4 específico do sistema de coordenadas

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Eixo, fuso
%3 = String (+ ou -)
%4 = Eixo do limite de área de trabalho específico do sistema de coordenadas. Somente será emitido em caso de desvio do eixo em deslocamento.

Explanation: Em modo JOG o eixo indicado alcança o limite da área de trabalho específico de coordenadas.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Controlar o parâmetro de sistema $P_WORKAREA_CS_xx do limite da área de trabalho específico de coordenadas.

Programm continuation: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

10634 [Canal %1:] Eixo %2 Compensação raio ferram. está ativa para tipo %3 Limite da área de trabalho, motivo:Orientação de ferram. não paralela ao eixo

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Eixo, fuso
%3 = 0: BCS, 1: WCS / ENS

Explanation: A correção do raio da ferramenta do limite da área de trabalho no eixo especificado não é considerada.
Causa: A orientação da ferramenta não é paralela ao eixo (p. ex. devido ao ToolCarrier ou transformação ativa).
O alarme é mencionado no modo de operação JOG.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: A correção do raio da ferramenta para limites de área de trabalho em modo de operação JOG somente pode ser considerada para ferramentas paralelas ao eixo.
As transformações e ToolCarrier ativos devem estar desativados para esta função.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

10635 [Canal %1:] Eixo %2 Correção do raio da ferramenta para tipo %3 Limite da área de trabalho inativo, motivo: Nenhuma fresa ou broca

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Eixo, fuso
%3 = 0: BCS, 1: WCS / ENS

Explanation: A correção do raio da ferramenta do limite da área de trabalho no eixo especificado não é considerada.
Causa: A ferramenta deve ser do tipo fresa ou broca.
O alarme é mencionado no modo de operação JOG.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: A correção do raio da ferramenta para limites de área de trabalho em modo de operação JOG somente pode ser considerada para fresas e brocas.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

10636 [Canal %1:] Eixo %2 Correção do raio da ferramenta para tipo %3 Limite da área de trabalho inativo, motivo: A transformação está ativa

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Eixo, fuso
%3 = 0: BCS, 1: WCS / ENS

Explanation: A correção do raio da ferramenta do limite da área de trabalho no eixo especificado não é considerada.
Causa: A transformação está ativa
O alarme é mencionado no modo de operação JOG.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: A correção do raio da ferramenta para limites de área de trabalho em modo de operação JOG não pode ser considerada com uma transformação ativa.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

10637 [Canal %1:] Eixo %2 Correção do raio da ferramenta para tipo %3 Limite da área de trabalho inativo, motivo: Ferramenta não ativa

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Eixo, fuso
%3 = 0: BCS, 1: WCS / ENS

Explanation: A correção do raio da ferramenta do limite da área de trabalho no eixo especificado não é considerada.
Causa: Nenhuma ferramenta ativa
O alarme é mencionado no modo de operação JOG.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: A correção do raio da ferramenta para limites de área de trabalho em modo de operação JOG não pode ser considerada sem uma ferramenta ativa.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

10650 [Canal %1:] Eixo %2 Dados de máquina gantry incorretos, código de erro %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Eixo
%3 = Erro n.

Explanation: Foi introduzido um valor incorreto no dado de máquina específico de eixo para o gantry MD 37100 GANTRY_AXIS_TYPE. As seguintes informações podem ser derivadas do código de erro.
- Erro n. = 1 => introdução incorreta de uma unidade gantry ou designação do eixo seguidor está incorreta.
- Erro n.= 2 => Indicação múltipla do eixo mestre .

Reaction: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Por favor, informe pessoal / departamento técnico autorizado. Corrigir os dados da máquina:
MD37100 $MA_GANTRY_AXIS_TYPE
0 : Nenhum eixo gantry 1 : Eixo mestre conjunto 1 11 : Eixo escravo conjunto 1 2 : Eixo mestre conjunto 2 12: Eixo escravo conjunto 2 3: Eixo mestre conjunto 3 13: Eixo mestre conjunto 3

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

10651 [Canal %1:] Configuração gantry ilegal, código de erro %2

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Razão

Explanation: A configuração Gantry realizada via dado de máquina está incorreta. A unidade Gantry e o motivo da reclamação podem ser consultados no parâmetro de transferência.
O parâmetro de transferência é composto como segue.
- %2 = denominação do erro + unidade Gantry (XX).
- %2 = 10XX => Nenhum eixo mestre declarado
- %2 = 20XX => Nenhum eixo escravo declarado
- %2 = 30XX => Conteúdos diferentes no dado de máquina MD30550 $MA_AXCONF_ASSIGN_MASTER_CHAN. Eixo escravo e eixo guia
- %2 = 40XX => Diferente atribuição de canal ou NCU dos eixos Gantry
- %2 = 50XX => Nenhum eixo escravo declarado neste canal
- %2 = 60XX => Diferente atribuição de canal do eixo mestre
- %2 = 10000 => Erro, eixo escravo é eixo geométrico
- %2 = 11000 => Erro, eixo de pos. concorrente como eixo escravo
- %2 = 12000 => Erro, eixo de ciclo compile como eixo escravo
- %2 = 13000 => Erro, eixo Gantry é fuso
- %2 = 14000 => Erro, eixo Gantry com dentes Hirth

p. ex. Nº de erro 1001 = nenhum eixo guia declarado, unidade Gantry 1.

Reaction: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Corrigir os dados de máquina:
MD37100 $MA_GANTRY_AXIS_TYPE
0: Nenhum eixo Gantry
1: Eixo guia do grupo 1
11: Eixo escravo do grupo 1
2: Eixo guia do grupo 2
12: Eixo escravo do grupo 2
3: Eixo guia do grupo 3
13: Eixo escravo do grupo 3

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

10652 [Canal %1:] Eixo %2 limite de aviso gantry ultrapassado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Eixo

Explanation: O eixo escravo gantry excedeu o limite de aviso preestabelecido no MD37110 $MA_GANTRY_POS_TOL_WARNING.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Por favor, informe pessoal/departamento técnico responsável.
1. Verificar o eixo (funciona mal a nível mecânico?).
2. MD está mal ajustado (MD37110 $MA_GANTRY_POS_TOL_WARNING). As alterações neste MD só têm efeito depois do RESET.

Programm continuation: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

10653 [Canal %1:] Eixo %2 limite de erros ultrapassado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Eixo

Explanation: O eixo escravo gantry excedeu o limite de erros (tolerância do valor atual) preestabelecido no MD37120 $MA_GANTRY_POS_TOL_ERROR.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
1. Verificar o eixo (funcionamento mecânico ruim?)
2. dado de máquina está ajustado incorretamente, dado de máquina MD37120 $MA_GANTRY_POS_TOL_ERROR. Se o dado de máquina for alterado, é necessário o POWER ON.
Se os eixos ainda não foram referenciados, o dado de máquina MD37130 $MA_GANTRY_POS_TOL_REF vale como critério de ativação da mensagem de erro.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10654 [Canal %1:] Esperar pelo início de sincronização Gantry Unidade %2

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Unidade Gantry

Explanation: A mensagem de erro aparece quando os eixos estão prontos para a sincronização. Agora o grupo Gantry pode ser sincronizado. A diferença de valores reais entre os eixos mestre e escravo é maior do que o limite de advertência Gantry do MD37110 $MA_GANTRY_POS_TOL_WARNING. A sincronização deve ser explicitamente iniciada com o sinal de interface NC/PLC DB31, ... DBX29.4 (Início de sincronização Gantry).

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
Veja o manual de funcionamento das funções especiais, eixos Gantry (G1)

Programm continuation: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

10655 [Canal %1:] Sincronização do conjunto gantry %2 está em progresso

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Unidade Gantry

Explanation: O alarme é suprimido com MD37150 $MA_GANTRY_FUNCTION_MASK Bit2 = 1.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: --

Programm continuation: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

10656 [Canal %1:] Eixo %2 gantry eixo escravo dinamicamente sobrecarregado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Eixo

Explanation: O eixo escravo "gantry" indicado está dinamicamente sobrecarregado, isto é, o eixo escravo não pode seguir o eixo mestre dinamicamente

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
Reação local ao alarme.
Canal não está pronto.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Por favor informe o pessoal / departamento de manutenção autorizado. Compare o dado de máquina axial do eixo escravo "gantry" com o dado do eixo mestre "gantry"

Programm continuation: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

10657 [Canal %1:] Eixo %2 desligado status de erro do gantry limite excedido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Eixo

Explanation: Erro no Gantry, status de limite excedido (alarme 10653) foi desligado.
O erro pode somente ser removido pelo cancelamento MD37135 $MA_GANTRY_ACT_POS_TOL_ERROR ou com a desativação da monitoração externa (MD37150 $MA_GANTRY_FUNCTION_MASK Bit0).

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Por favor informe ao pessoal/departamento de service autorizado.
1. Remova desalinhamentos mecânicos
2. Verifique os eixos (movimento mecânico irregular?)
3. Apague MD37135 $MA_GANTRY_ACT_POS_TOL_ERROR ou desative a monitoração estendida
4. MD37120 $MA_GANTRY_POS_TOL_ERROR foi ajustado incorretamente
se o MD foi alterado, será necessário gerar um Power ON.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10658 [Canal %1:] Eixo %2 estado de eixo não permitido %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de eixo
%3 = Detecção de erro e Gantry-Unit

Explanation: Detecção de erro e Gantry-Unit
- 30XX => O grupo Gantry não pode ser fechado, pois todos os eixos Gantry estão em um canal.
- 40XX => O grupo Gantry não pode ser fechado, pois os eixos Gantry têm diferentes estados de eixo (p. ex. o eixo está atribuído ao PLC).
- 50XX => O grupo Gantry deve mudar o canal devido a uma solicitação do PLC, e no novo canal nem todos os eixos Gantry estão identificados.
- 60XX => O grupo Gantry deve ser buscado no canal devido a uma solicitação de programa NC, mas o canal não reconhece todos os eixos Gantry.
- 70XX => Grupo Gantry não pode ser fechado, como o movimento está pendendo para pelo menos um eixo gantry.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Reação local ao alarme.

Remedy: Detecção de erro:
- 30XX => Atribuir todos eixos Gantry do atual canal, p. ex. com a troca de eixo.
- 40XX => Passar todos os eixos do grupo Gantry em um estado idêntico de eixo, p. ex. atribuir todos os eixos ao programa NC ou atribuir todos os eixos ao PLC.
- 50XX => Identificar todos eixos Gantry no canal solicitado.
- 60XX => Identificar todos eixos Gantry no canal solicitado.
:end

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10700 [Canal %1:] Bloco %2 área de proteção NCK %3 violada no Automático ou no MDA

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Número da área de proteção

Explanation: É violada a área de proteção NCK relacionada à peça de trabalho. Deve-se observar que uma área de proteção específica de ferramenta ainda está ativa. A área de proteção pode ser ultrapassada após um novo NC-Start..

Reaction: Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
As reações SHOWALARM e SETVDI podem ser impedidas utilizando MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 bit 20.

Remedy: É possível passar pela área de proteção após um novo NC-Start.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10701 [Canal %1:] Bloco %2 área de proteção específica de canal %3 violada no Automático ou no MDA

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Número da área de proteção

Explanation: É violada a área de proteção específica de canal relacionada à peça de trabalho. Deve-se observar que uma área de proteção específica de ferramenta ainda está ativa. A área de proteção pode ser ultrapassada após um novo NC-Start.

Reaction: Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
As reações SHOWALARM e SETVDI podem ser impedidas utilizando MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 bit 20.

Remedy: É possível passar pela área de proteção após um novo NC-Start.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10702 [Canal %1:] Área de proteção NCK %2 violada no modo manual

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número da área de proteção

Explanation: É violada a área de proteção NCK relacionada à peça de trabalho. Deve-se observar que uma área de proteção específica de ferramenta ainda está ativa. A área de proteção pode ser ultrapassada após um novo NC-Start..

Reaction: Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: É possível passar pela área de proteção após um novo NC-Start.

Programm continuation: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

10703 [Canal %1:] Área de proteção específica do canal %2 violada no modo manual

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número da área de proteção

Explanation: É violada a área de proteção específica de canal relacionada à peça de trabalho. Deve-se observar que uma área de proteção específica de ferramenta ainda está ativa. A área de proteção pode ser ultrapassada após um novo NC-Start.

Reaction: Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: É possível passar pela área de proteção após um novo NC-Start.

Programm continuation: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

10704 [Canal %1:] Bloco %2 área de proteção não se está garantida

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Ocorreram movimentos adicionais de um eixo geométrico, que não puderam ser considerados durante a preparação do bloco. Por isso não se assegura que as áreas de proteção não sejam violadas. Este é só um aviso sem quaisquer outras reações.

Reaction: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Assegurar através de outras medidas, que o movimento dos eixos geométricos, incluindo o movimento adicional não ultrapasse as áreas de proteção (o aviso surge de qualquer modo) ou excluir os movimentos adicionais.

Programm continuation: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

10706 [Canal %1:] Área de proteção NCK %2 atingida com eixo %3 no modo manual

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número da área de proteção
%3 = Nome do eixo

Explanation: Foi violada a área de proteção NCK da peça de trabalho. Deve ter-se em atenção que ainda se encontra ativa uma área de proteção da peça de trabalho. A área de proteção pode ser ultrapassada quando o PLC enviar um sinal de liberação.

Reaction: Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: É possível passar pela área de proteção com o envio de um sinal de liberação pelo PLC.

Programm continuation: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

10707 [Canal %1:] Área de proteção específica de canal %2 atingida com eixo %3 no modo manual

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número da área de proteção
%3 = Nome do eixo

Explanation: Foi violada a área de proteção NCK da peça de trabalho. Deve ter-se em atenção que ainda se encontra ativa uma área de proteção da peça de trabalho. A área de proteção pode ser ultrapassada quando o PLC enviar um sinal de liberação.

Reaction: Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: É possível passar pela área de proteção com o envio de um sinal de liberação pelo PLC.

Programm continuation: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

10710 [Canal %1:] Bloco %2 conflito na retificação centerless

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do fuso

Explanation: Retificação centerless está ativa e foi processado um bloco que realiza pelo menos uma das seguintes condições:
- G96 ativo e o fuso de regulação é o fuso mestre.
- O fuso de regulação está em um grupo interdependente.
- Os eixos da transformação centerless sobrepõem à uma transformação ativa e uma ferramenta está ativa.
- Velocidade de corte constante do fuso de regulação está ativa.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Alterar o programa.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10720 [Canal %1:] Bloco %3 eixo %2 limite de fim de curso de software %4

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Nome do eixo, número do fuso

%3 = Número do bloco, label

%4 = String (+ ou -)

Explanation: O percurso programado viola o fim de curso de software momentaneamente ativo para o eixo. O alarme é ativado durante o processamento do bloco de programa de peça.

Quando o bit de dado de máquina MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, Bit11=0, será emitido este alarme ao invés do alarme 10722. Quando o bit de dado de máquina MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK for Bit11, então é oferecida uma opção extra de diagnóstico de violação de fim de curso de software. A condição para habilitação é a presença do arquivo de alarme ALUN* na HMI.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Reação local ao alarme.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Verificar e corrigir as posições no programa NC.

Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.

Controlar os dados de máquina: MD36100 $MA_POS_LIMIT_MINUS / MD36120 $MA_POS_LIMIT_MINUS2 e MD36110 $MA_POS_LIMIT_PLUS / MD36130 $MA_POS_LIMIT_PLUS2 para o fim de curso de software.

Controlar os sinais de interface específicos de eixo: DB31, ... DBX12.3 / 12.2 (2ª chave fim de curso de software Mais/ Menos) se a 2ª chave fim de curso de software foi selecionada.

Controlar os deslocamentos de ponto zero momentaneamente ativos através do atual frame.

Além disso devem ser verificados os deslocamentos externos de ponto zero, movimentos sobrepostos ($AA_OFF), DRF e componentes de transformação.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10721 [Canal %1:] Bloco %3 eixo %2 limite de fim de curso de software %4

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Nome do eixo, número do fuso

%3 = Número do bloco, label

%4 = String (+ ou -)

Explanation: O movimento planejado viola o fim de curso de software do eixo momentaneamente ativo.

O alarme é ativado durante o processamento dos blocos de aproximação ou blocos restantes no REPOS.

Dependendo do bit de dado de máquina MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, bit11=0, será emitido este alarme ao invés do alarme 10723. Se este dado de máquina MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK Bit11 for ajustado, então é oferecida uma opção extra de diagnóstico de violação de fim de curso de software. A condição para habilitação é a presença do arquivo de alarme ALUN* na HMI. Veja também no Manual de diagnóstico o alarme 10723.

Reaction: Reação local ao alarme.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Determinar a causa do deslocamento da posição de saída e de destino. O comando REPOS é executado no fim de uma ASUP ou ASUPs de sistema. Para isso veja também a referência para as ASUPs.

Controlar os sinais de interface NC/PLC específicos de eixo DB31, ... DBX12.3 / 12.2 (2ª chave fim de curso de software Mais/Menos) se a 2ª chave fim de curso de software foi selecionada.

Controlar o deslocamento de ponto zero momentaneamente ativo através do atual frame.

Além disso devem ser verificados os deslocamentos externos de ponto zero, movimentos sobrepostos ($AA_OFF), DRF e componentes de transformação.

Cancelar o programa NC com NC-Reset.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10722 [Canal %1:] Bloco %5 eixo %2 fim de curso de software %6 violado, curso restante: %7 %3<ALUN> violado

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Nome do eixo, número do fuso

%3 = Unidade de curso

%4 = Número de bloco, Label|número+string(+/-)|curso restante

Explanation: O percurso programado viola o fim de curso de software momentaneamente ativo para o eixo. O alarme é ativado durante o processamento do bloco de programa de peça.

Quando o bit de dado de máquina MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, Bit11=1, será emitido este alarme ao invés do alarme 10720. O alarme 10722 oferece uma opção extra de diagnóstico para violação do fim de curso de software. A condição para habilitação é a presença do arquivo de alarme ALUN* na HMI.

Veja também as instruções de diagnóstico, alarme 10720.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Reação local ao alarme.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Verificar e corrigir as posições no programa NC.

Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.

Controlar os dados de máquina: MD36100 $MA_POS_LIMIT_MINUS/MD36120 $MA_POS_LIMIT_MINUS2 e MD36110 $MA_POS_LIMIT_PLUS/MD36130 $MA_POS_LIMIT_PLUS2 para o fim de curso de software.

Controlar os sinais de interface específicos de eixo: DB31, ... DBX12.3 / 12.2 (2ª chave fim de curso de software Mais/ Menos) se a 2ª chave fim de curso de software foi selecionada.

Controlar os deslocamentos de ponto zero momentaneamente ativos através do atual frame.

Além disso devem ser verificados os deslocamentos externos de ponto zero, movimentos sobrepostos ($AA_OFF), DRF e componentes de transformação.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10723 [Canal %1:] Bloco %5 eixo %2 fim de curso de software %6 violado, curso restante: %7 %3<ALUN>

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Nome do eixo, número do fuso

%3 = Unidade de curso

%4 = Número de bloco, Label|número+string(+/-)|curso restante

Explanation: O movimento planejado viola o fim de curso de software do eixo momentaneamente ativo.

O alarme é ativado durante o processamento dos blocos de aproximação ou blocos restantes no REPOS.

Quando o bit de dado de máquina MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, Bit11=1, será emitido este alarme ao invés do alarme 10721. O alarme 10723 oferece uma opção extra de diagnóstico para violação do fim de curso de software. A condição para habilitação é a presença do arquivo de alarme ALUN* na HMI.

Veja também o manual de diagnóstico, alarme 10721.

Reaction: Reação local ao alarme.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Determinar a causa do deslocamento da posição de saída e de destino. O comando REPOS é executado no fim de uma ASUP ou ASUPs de sistema. Para isso veja também a referência para as ASUPs.

Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.

Controlar os dados de máquinaMD36100 $MA_POS_LIMIT_MINUS/MD36120 $MA_POS_LIMIT_MINUS2 e MD36110 $MA_POS_LIMIT_PLUS/MD36130 $MA_POS_LIMIT_PLUS2 para o fim de curso de software.

Controlar os sinais de interface específicos de eixo: DB31, ... DBX12.3 / 12.2 (2ª chave fim de curso de software Mais/ Menos) se a 2ª chave fim de curso de software foi selecionada.

Controlar o deslocamento de ponto zero momentaneamente ativo através do atual frame.

Além disso devem ser verificados os deslocamentos externos de ponto zero, movimentos sobrepostos ($AA_OFF), DRF e componentes de transformação.

Cancelar o programa NC com NC-Reset.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10730 [Canal %1:] Bloco %3 eixo %2 limitação da área de trabalho %4

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Nome do eixo, número do fuso

%3 = Número do bloco, label

%4 = String (+ ou -)

Explanation: Se durante o processamento dos blocos for detectado que o percurso programado do eixo vai além do limite da área de trabalho, então será gerado este alarme.

Quando o bit de dado de máquina MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, Bit11=0, será emitido este alarme ao invés do alarme 10732. Quando este dado de máquina MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK for Bit11, então é oferecida uma opção extra de diagnóstico de violação de fim de curso de software. A condição para habilitação é a presença do arquivo de alarme ALUN* na HMI.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Reação local ao alarme.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: a) Verificar o programa NC quanto às indicações corretas de posição e, se necessário, corrigi-lo.

b) Controlar os deslocamentos do ponto zero (Frame atual)

c) Criar limitação correta da área de trabalho com G25/G26 ou

d) Criar a limitação correta da área de trabalho com os dados de ajuste ou

e) Desativar a limitação da área de trabalho com o dado de ajuste 43410 WORKAREA_MINUS_ENABLE=FALSE

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10731 [Canal %1:] Bloco %3 eixo %2 limitação da área de trabalho %4

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Nome do eixo, número do fuso

%3 = Número do bloco, label

%4 = String (+ ou -)

Explanation: O movimento planejado viola o limite da área de trabalho do eixo momentaneamente ativo.

O alarme é ativado durante o processamento dos blocos de aproximação ou blocos restantes no REPOS.

Este alarme é emitido no lugar do alarme 10733 se não estiver atribuído o dado de máquina MD11411$MN_ENABLE_ALARM_MASK, Bit11.

Reaction: Reação local ao alarme.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Determinar a causa do deslocamento da posição de saída e de destino. O comando REPOS é executado no fim de uma ASUP ou ASUPs de sistema. Para isso veja também a referência para as ASUPs.
Controlar o deslocamento de ponto zero momentaneamente ativo através do atual frame.
Além disso devem ser verificados os deslocamentos externos de ponto zero, movimentos sobrepostos ($AA_OFF), DRF e componentes de transformação.
Cancelar o programa NC com NC-Reset.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10732 [Canal %1:] Bloco %5 eixo %2 limite da área de trabalho violado, curso restante: %6 %3<ALUN>

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Unidade de curso
%4 = Número de bloco, Label|curso restante

Explanation: Se durante o processamento dos blocos for detectado que o percurso programado do eixo indicado viola o limite da área de trabalho, então será gerado este alarme.
Quando o bit de dado de máquina MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, Bit11=1, será emitido este alarme ao invés do alarme 10730. O alarme 10732 oferece uma opção extra de diagnóstico para violação do limite da área de trabalho. A condição para habilitação é a presença do arquivo de alarme ALUN* na HMI.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: a) Verificar o programa NC quanto às indicações corretas de posição e, se necessário, corrigi-lo.
b) Controlar os deslocamentos do ponto zero (Frame atual)
c) Criar limitação correta da área de trabalho com G25/G26 ou
d) Criar a limitação correta da área de trabalho com os dados de ajuste ou
e) Desativar a limitação da área de trabalho com o dado de ajuste SD43410 $SA_WORKAREA_MINUS_ENABLE=FALSE

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10733 [Canal %1:] Bloco %5 eixo %2 limite da área de trabalho violado, curso restante: %6 %3<ALUN>

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Unidade de curso
%4 = Número de bloco, Label|curso restante

Explanation: O movimento planejado viola o limite da área de trabalho do eixo momentaneamente ativo.
O alarme é ativado durante o processamento dos blocos de aproximação ou blocos restantes no REPOS.
Quando o bit de dado de máquina MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, Bit11=1, será emitido este alarme ao invés do alarme 10731. O alarme 10733 oferece uma opção extra de diagnóstico para violação do limite da área de trabalho. A condição para habilitação é a presença do arquivo de alarme ALUN* na HMI.

Reaction: Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Determinar a causa do deslocamento da posição de saída e de destino. O comando REPOS é executado no fim de uma ASUP ou ASUPs de sistema. Para isso veja também a referência para as ASUPs.
Controlar o deslocamento de ponto zero momentaneamente ativo através do atual frame.
Além disso devem ser verificados os deslocamentos externos de ponto zero, movimentos sobrepostos ($AA_OFF), DRF e componentes de transformação.
Cancelar o programa NC com NC-Reset.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10735 [Canal %1:] Bloco %5 eixo %2 limite da área de trabalho específico de coordenadas violado, curso restante: %6 %3<ALUN>

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Unidade de curso
%4 = Número de bloco, Label|curso restante

Explanation: Se durante o processamento dos blocos for detectado que o percurso programado do eixo indicado viola o limite da área de trabalho específico das coordenadas, então será gerado este alarme.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: a) Controlar o programa NC quanto as informações corretas de posição e corrigir, se necessário.
b) Controlar os deslocamentos do ponto zero (Frame atual)
c) Corrigir o limite da área de trabalho com WALCS1 ... WALCS9 ou
d) Corrigir o limite da área de trabalho através do $P_WORKAREA_CS_LIMIT_PLUS ou $P_WORKAREA_CS_LIMIT_MINUS ou
e) Desativar limite da área de trabalho com $P_WORKAREA_CS_MINUS_ENABLE =FALSE e $P_WORKAREA_CS_PLUS_ENABLE
Nos casos d) e e) deve-se, em seguida, ativar novamente o grupo do limite da área de trabalho específico de coordenadas selecionado.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10736 [Canal %1:] Bloco %5 eixo %2 limite da área de trabalho específico de coordenadas violado, curso restante: %6 %3<ALUN>

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Unidade de curso
%4 = Número de bloco, Label|curso restante

Explanation: Se durante o processamento dos blocos for detectado que o percurso programado do eixo indicado viola o limite da área de trabalho específico das coordenadas, então será gerado este alarme.
O alarme é ativado durante o processamento dos blocos de aproximação ou blocos restantes no REPOS.

Reaction: Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Determinar a causa do deslocamento da posição de saída e de destino. O comando REPOS é executado no fim de uma ASUP ou ASUPs de sistema. Para isso veja também a referência para as ASUPs.
Controlar o deslocamento de ponto zero momentaneamente ativo através do atual frame.
Além disso devem ser verificados os deslocamentos externos de ponto zero, movimentos sobrepostos ($AA_OFF), DRF e componentes de transformação.
Cancelar o programa NC com NC-Reset.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10740 [Canal %1:] Bloco %2 demasiados blocos em vazios na programação WAB

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Entre o bloco WAB e o bloco, o qual determina a tangente de aproximação e de afastamento, não podem estar programados mais blocos que os especificados pelo dado de máquina MD20202 $MC_WAB_MAXNUM_DUMMY_BLOCKS.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10741 [Canal %1:] Bloco %2 Inversão de sentido no movimento de alimentação WAB

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Foi programada uma distância segura que está situada perpendicular ao plano de trabalho e não entre o ponto inicial e o ponto final do contorno WAB.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10742 [Canal %1:] Bloco %2 distância WAB inválida ou não programada

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Possíveis causas:
Em um bloco WAB não foi declarado o parâmetro DISR, ou o seu valor é inferior ou igual a 0.
Na aproximação ou no afastamento com círculo e com correção de raio de ferramenta ativa, o raio do contorno WAB internamente gerado é negativo. O contorno WAB internamente gerado é um círculo com tal raio, que da sua compensação com o raio de compensação atual (soma do raio da ferramenta e do valor de offset OFFN) resulta a trajetória de centro da ferramenta com o raio DISR programado.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10743 [Canal %1:] Bloco %2 WAB programado várias vezes

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Tentou-se ativar um movimento de WAB antes de terminar um movimento de WAB anteriormente ativado.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10744 [Canal %1:] Bloco %2 direção WAB definida inválida

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Direção tangencial de aproximação lenta ou de saída não foi definida.
Possíveis causas:
No programa, não há um bloco com informação de movimento após o bloco de aproximação.
No programa, não há um bloco com informação de movimento anterior ao bloco de retração.
A tangente a ser usada para o movimento WAB é vertical ao atual plano de usinagem.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10745 [Canal %1:] Bloco %2 posição final WAB não está clara

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Em um bloco WAB e no bloco seguinte, o posicionamento foi programado perpendicular a direção de usinagem. No bloco WAB, não foi indicado posicionamento no plano de usinagem.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Alterar o programa de peça. Remova o valor de posição do eixo de avanço do bloco WAB ou no bloco seguinte, ou programe um valor de posição dentro do plano de usinagem no bloco WAB.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10746 [Canal %1:] Bloco %2 parada na procura de bloco para WAB

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Uma parada de preprocessamento foi inserida entre um bloco de aproximação SAR e o bloco seguinte definindo a direção tangencial , ou entre um bloco de aproximação SAR e o bloco seguinte que define a posição final.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10747 [Canal %1:] Bloco %2 direção de retração não definida para WAB

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Em um bloco de retração com um quarto de círculo ou em semi-círculo (G248 ou G348), o ponto final no plano de usinagem não foi programado, e um comando G143 ou G140 sem compensação de raio de corte está ativo.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Alterar o programa de peça. As seguintes alterações são possíveis:
- Indique o ponto final no plano de usinagem no bloco WAB.
- Ative a compensação de raio de corte (efetiva somente para G140, não para G143).
- Estabeleça explicitamente a direção de retração com G141 ou com G142.
- Execute a retração em linha reta em vez de um círculo.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10748 [Canal %1:] Bloco %2 plano de retração inválido com WAB

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Com DISRP foi programada uma posição do plano de retração que não está entre a distância de segurança (DISCL) e o ponto de partida (ao aproximar) ou o ponto final (ao afastar) do movimento WAB.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Alterar o programa de peças

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10750 [Canal %1:] Bloco %2 correção do raio de corte ativada sem número de ferramenta

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: É necessário que seja selecionada uma ferramenta T..., para que o comando possa considerar os valores de compensação correspondentes.
A cada ferramenta (Número T) é atribuído automaticamente um bloco de dados de correção (D1), que contém os valores de compensação (Parâmetro P1 - P25). A uma ferramenta podem ser atribuídos no máximo 9 blocos de correção , mencionando o bloco de dados pretendido com o número D (D1 - D9).
A correção do raio de corte (CRC) é permitida, se estiver programada a função G41 ou G42. Os valores da correção encontram-se no parâmetro P6 (valor geométrico) e P15 (valor de desgaste) do bloco de correção ativo Dx.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Parada do interpretador
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Antes de se chamar CRC com G41/G42 deve-se programar um número de ferramenta sob o endereço T....

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10751 [Canal %1:] Bloco %2 perigo de colisão devido a compensação do raio de corte

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explanation: A 'detecção do gargalo de garrafa' (cálculo do ponto de intersecção para os próximos blocos de posicionamento compensados) não conseguiu calcular o ponto de intersecção para o número de blocos de posicionamento encontrado. Há a possibilidade de que uma das trajetórias equidistantes tenha violado o contorno da peça de trabalho.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Reação local ao alarme.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Verificar o programa de peça e, se possível, modificar a programação de modo que sejam evitados cantos internos com cursos menores que o valor de correção. (Cantos externos não são críticos, visto que as eqüidistâncias podem ser prolongadas ou que blocos intermediários podem ser inseridos, resultando sempre em uma intersecção.

Aumentar o número de blocos de deslocamento de leitura antecipada através do dado de máquina MD20240 $MC_CUTCOM_MAXNUM_CHECK_BLOCKS (Valor padrão: 3), onde o esforço de processamento aumenta juntamente com o tempo de ciclo do bloco.)

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10752 [Canal %1:] Bloco %2 estouro do buffer do bloco local durante a compensação do raio de corte

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explanation: A correção do raio de corte tem de memorizar em buffer um número variável de blocos intermediários, para poder calcular para cada bloco NC uma trajetória da equidistante. O tamanho do buffer não pode ser facilmente definido. Depende do Número do bloco sem comandos de posicionamento no plano de compensação, do número de elementos de contorno a ser incluído e também da forma de curvatura nas interpolações Spline e Polinomiais.

O tamanho do buffer é estabelecido pelo sistema e não pode ser alterado através de MD.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Reação local ao alarme.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Por favor, informe pessoal/departamento de service autorizado.

- Reduzir o tamanho do buffer que foi ocupado devido a alterações no programa NC.

- Evitando-se:

- Blocos sem informação de posicionamento no plano de compensação

- Blocos com elementos de contorno que apresentam curvaturas variáveis (p.ex. elipses) e com raios de curvatura menores do que o raio de correção (estes blocos são divididos em vários sub-blocos).

- Reduzir o número dos blocos encontrados para a monitoração de colisão (MD 20240 $MC_CUTCOM_MAXNUM_CHECK_BLOCKS)

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10753 [Canal %1:] Bloco %2 correção de raio de corte ativa somente em bloco linear

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explanation: A seleção da compensação do raio da ferramenta com G41/G42 só pode ser feita em blocos nos quais a função G00 (movimento rápido) ou G01 (avanço) esteja ativa.

No bloco com G41/G42 pelo menos um eixo nos planos G17 ao G19 tem que ser escrito. É sempre recomendável que ambos os eixos sejam escritos, pois geralmente, ambos os eixos são movimentados quando a compensação é selecionada.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Corrigir programa NC, colocar a seleção de compensação em um bloco com uma interpolação linear.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10754 [Canal %1:] Bloco %2 cancelar a correção do raio de corte somente em um bloco linear

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: A remoção da compensação do raio da ferramenta com G40 só pode ser feita em blocos nos quais as funções G00 (movimento rápido) ou G01 (avanço) estejam ativas.
Nos blocos com G40, pelo menos um eixo do plano G17 a G19 tem que ser escrito. É sempre recomendável que ambos os eixos sejam escritos, pois geralmente, ambos os eixos são movimentados quando a compensação é selecionada.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Corrigir programa NC, colocar a seleção de compensação em um bloco com uma interpolação linear.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10755 [Canal %1:] Bloco %2 não ativar a correção do raio de corte com KONT no ponto de partida atual

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Quando se aciona a correção do raio de corte com KONT, o ponto de partida do bloco de aproximação está dentro do círculo de compensação e violando já o contorno.
Se a correção de raio de corte for selecionada com G41/G42, o tipo de aproximação (NORM ou KONT) determina o movimento da compensação se a posição atual presente estiver atrás do contorno. Com KONT um círculo é desenhado com o raio de corte em torno do ponto inicial programado (= ponto final do bloco de aproximação). A tangente que passa pela posição atual e não viola o contorno, é o movimento de aproximação.
Se o ponto de partida está dentro do círculo de compensação, em torno do ponto final, não passará nenhuma tangente por este ponto.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Coloque a CRC de forma a que o ponto de partida do movimento de aproximação se coloque em torno do ponto final, fora do círculo de compensação (posicionamento programado > raio de compensação). Existem as seguintes possibilidades:
Seleção no bloco anterior
Incluir um bloco intermediário
Selecionar o modo de aproximação NORM

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10756 [Canal %1:] Bloco %2 compensação do raio de corte via KONT não é possível no ponto final programado

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explanation: Ao cancelar a correção do raio de corte, o ponto final programado está dentro do círculo de compensação. Se este ponto era de fato para ser aproximado sem compensação, ocorreria uma violação de contorno.

Se a correção do raio de corte for cancelada com G40, o tipo de aproximação (NORM ou KONT) determinará o movimento de compensação, caso o ponto final programado se situe atrás do contorno. Com KONT um círculo é desenhado com o raio de corte em torno do último ponto no qual a compensação permanece ativa. A tangente que passa pela posição final e não viola o contorno, é o movimento de retração.

Se o ponto inicial estiver dentro do círculo de compensação em torno do ponto desejado, nenhuma tangente passará por esse ponto.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Reação local ao alarme.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Coloque a CRC de forma a que o ponto final programado se coloque em torno do ponto final, fora do círculo de compensação. Existem as seguintes possibilidades:

Seleção no próximo bloco

Incluir um bloco intermediário

Selecionar o modo de retração NORM

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10757 [Canal %1:] Bloco %2 Mudança não permitida de orientação enquanto a compensação de raio de ferramenta estiver ativa

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explanation: Uma mudança de orientação pode ter sido programada, que não é permitida com o tipo de compensação de raio de ferramenta (código G do grupo 22). Como regra, as mudanças na orientação de ferramenta só são permitidas e úteis se a compensação de raio de ferramenta 3D estiver ativada.

Uma mudança de orientação (não-permitida) também pode ser causada pela mudança do plano de fabricação (G17 - G19).

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Reação local ao alarme.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Ative um código G do grupo 22, na qual a mudança de orientação programada seja permitida.

Execute o programa com uma orientação de ferramenta constante

Se uma mudança de plano for necessária, primeiro desative a compensação de raio de ferramenta e reative após a mudança do plano.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10758 [Canal %1:] Bloco %2 raio de curvatura com valor de compensação variável é muito pequeno

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explanation: A correção atual do raio de corte (o raio utilizado) é muito grande para o raio da trajetória programada.

Em um bloco com compensação variável do raio de corte, deverá ser possível efetuar a compensação em todos os locais, ou em nenhum local do contorno com o menor e o maior valor da faixa de compensação. No contorno não pode haver nenhum ponto, no qual o raio de curvatura se situe dentro da área de compensação variável.

Se o valor da compensação alterar a sua sinalização dentro de um bloco, serão verificados ambos os lados do contorno, em caso contrário, apenas o lado do contorno.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Reação local ao alarme.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Utilizar ferramentas menores ou então considerar logo durante a programação do contorno uma parte do raio de corte.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10759 [Canal %1:] Bloco %2 trajetória paralela à orientação da ferramenta

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explanation: Em um bloco com interpolação de Spline ou polinomial o percurso corrigido percorre pelo menos em um ponto paralelo à orientação da ferramenta, isto é, o percurso tem uma tangente vertical ao plano de correção.

Então a tangente em um ponto do percurso vale como paralela para orientação da ferramenta se o ângulo entre as duas direções for menor do que o valor limite definido no dado de máquina MD21080 $MC_CUTCOM_PARALLEL_ORI_LIMIT.

Entretanto, durante o fresamento periférico são permitidas retas que percorrem paralelamente à orientação da ferramenta, e da mesma forma círculos cujo plano de círculo é vertical ao plano de correção (aplicação em saídas macias da ranhura).

No fresamento de topo (CUT3D, CUT3DF, CUT3DFS) não são permitidas retas no sentido da orientação da ferramenta.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Reação local ao alarme.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Não utilize splines ou polinômios quando estiver escrevendo a seção do contorno, mas sim retas e círculos. Fragmentar a geometria da peça a trabalhar e cancelar a correção do raio de corte entre as várias seções.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10760 [Canal %1:] Bloco %2 eixo helicoidal não paralelo à orientação da ferramenta

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explanation: Em uma compensação do raio de corte em atividade, uma helicoidal só é permitida se o eixo helicoidal se situar paralelamente à ferramenta. Ou seja, o plano do círculo e o plano de compensação têm de ser idênticos.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Reação local ao alarme.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Orientar o eixo helicoidal perpendicular ao plano de usinagem.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10761 [Canal %1:] Bloco %2 compensação do raio de corte não é possível no caso de elipse com mais do que uma rotação

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explanation: Durante a usinagem do interior de uma elipse, os raios de curvatura são, em parte, maiores ou menores do que a correção do raio de corte.

Neste caso ocorreria nas elipses uma fragmentação em 4 blocos parciais, com raios de curvatura maiores e menores do que o raio de correção. Para um número maior de rotações aumentaria significativamente o tempo de cálculo devido ao número ilimitado de blocos parciais, que iriam surgir. No entanto, este caso seria recusado com o aviso de erro.

Se for possível fazer a compensação em toda ou em parte nenhuma da elipse, também são permitidas elipses que ultrapassem uma rotação completa.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Reação local ao alarme.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Utilizar fresas com um raio menor ou programar o movimento em blocos com o máximo de uma rotação.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10762 [Canal %1:] Bloco %2 demasiados blocos vazios entre dois blocos de deslocamento com compensação do raio de corte ativa

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explanation: O número máximo de blocos vazios permitido é limitado por um dado de máquina.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Reação local ao alarme.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: - Alterar programa de peças

- Alterar o dado de máquina

- Verificar se SBL2 está selecionado. Em SBL2 é criado um bloco a partir de cada linha do programa de peças, podendo ultrapassar o número permitido de blocos vazios entre dois blocos de posicionamento.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10763 [Canal %1:] Bloco %2 a componente da trajetória do bloco no plano de compensação é zero.

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explanation: Através da monitoração de colisão com correção de raio de ferramenta ativa, o componente da trajetória do bloco no plano de correção passa a ser zero. Caso o bloco original não possua nenhuma informação de movimento perpendicular com o plano de correção, isto significa que este bloco será desconsiderado.

O alarme pode ser cancelado com o dado de máquina MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK bit1 = 1.

Devido a monitoração de colisão com compensação de raio de ferramenta ativa, o componente da trajetória do bloco no plano de correção passa a ser zero.Caso o bloco original não possua nenhuma informação de movimento perpendicular com o plano de correção, isto significa que este bloco será desconsiderado.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: - O comportamento está correto em áreas muito estreitas que não podem ser processadas com a ferramenta ativa.

- Alterar o programa de peça se necessário.

- Utilizar ferramenta de raio menor se necessário.

- Programar CDOF/CDOF2.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

10764 [Canal %1:] Bloco %2 trajetória não contínua com compensação ativa do raio de corte

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Este alarme surge, quando com compensação ativa do raio de corte o ponto de partida utilizado no cálculo da compensação não for igual ao ponto final do bloco anterior. Este caso pode ocorrer p.ex. quando um eixo geométrico é deslocado entre dois blocos como eixo de posicionamento, ou quando for alterada a compensação de comprimento da ferramenta em uma transformação cinemática (p.ex. transformação 5 eixos).

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10765 [Canal %1:] Bloco %2 compensação 3D do raio de corte não é possível

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Este alarme surge quando se tenta ativar a compensação 3D do raio de corte, apesar da opção necessária não existir no comando.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: A opção não pode ser ativada através da alteração dos dado de máquina, porque o código necessário não existe fisicamente.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10766 [Canal %1:] Troca não permitida da orientação da superfície entre bloco %2 e bloco %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do bloco, label

Explanation: Este alarme surge em fresamentos de topo 3D quando, durante a transição de blocos, a superfície definida no primeiro bloco tem continuação no segundo bloco através da parte de trás da superfície nele definida. O Número do bloco no alarme designa o segundo bloco.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10767 [Canal %1:] Bloco %2 usinagem com ângulo lateral diferente de 0 não é possível

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Durante o fresamento frontal com uma fresa Torus, o ângulo lateral tem de ser 0, se o vetor normal de superfície e a orientação da ferramenta incluam um ângulo inferior ao ângulo indicado pelo dado de máquina MD21082 $MC_CUTCOM_PLANE_ORI_LIMIT. Neste caso, só o ângulo de avanço pode ser diferente de 0.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Corrigir o programa de peças. Eventualmente aplicar outra ferramenta (fresa de cabeça esférica)

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10768 [Canal %1:] Bloco %2 orientação não permitida da ferramenta na compensação 3D do raio de corte

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Este alarme pode ocorrer nas operações de fresamento de topo 3D: O ângulo entre o vetor normal da superfície a ser usinada e o maior vetor normal da superfície da ferramenta é menor que o valor limite dado pelo MD21080 $MC_CUTCOM_PARALLEL_ORI_LIMIT, ou então a ferramenta está orientada de modo que a usinagem precisa ser executada no lado de trás da superfície. Neste caso o maior vetor normal da superfície é o vetor, cuja direção é a que mais diverge da direção da ponta da ferramenta (isto é, paralelo ao eixo longitudinal da ferramenta).

Nas ferramentas cilíndricas ou ferramentas que terminam em um corpo cilíndrico (p. ex. a fresa toroidal normal), este vetor está em posição perpendicular ao vetor da ferramenta. O alarme para ferramentas deste tipo indica que o ângulo entre o eixo longitudinal da ferramenta ou uma linha periférica do cilindro e a superfície usinada se torna pequeno demais. Para ferramentas, cuja superfície (válida) não termina em um corpo cilíndrico, mas cônico (p. ex. fresas cônicas truncadas ou fresas toroidais definidas com menos de 90 graus), o alarme indica que o ângulo entre uma linha periférica do cone e a superfície usinada se torna pequeno demais.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Corrigir o programa de peças. Eventualmente aplicar outra ferramenta.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10769 [Canal %1:] Bloco %2 vetor normal da superfície não permitido na compensação 3D do raio de corte

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Os vetores normal de superfície e tangente de percurso deverão, teoricamente, estar perpendiculares entre si no fresamento 3D de topo, isto é, eles deverão formar um ângulo de 90 graus. Dado que dois vetores são programados independentemente um do outro, os desvios deste ângulo são possíveis e permitidos. O alarme será gerado quando o ângulo entre os vetores normal de superfície e tangente de percurso for menos que o ângulo limite indicado no dado de máquina MD21084 $MC_CUTCOM_PLANE_PATH_LIMIT.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10770 [Canal %1:] Bloco %2 mudança do tipo de canto devido a uma alteração de orientação com compensação do raio de corte ativa

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explanation: O tipo de um canto (canto interior e exterior) depende da trajetória programada e também da orientação da ferramenta. Para tal, a trajetória programada é projetada no plano perpendicular em relação à orientação atual da ferramenta onde é determinado o tipo de canto. Caso se programe uma alteração da orientação entre dois blocos de posicionamento (em um ou em mais blocos), que faça com que o tipo de canto no final do primeiro bloco de posicionamento seja diferente do que no ponto de partida do segundo bloco, o aviso de alarme é ativado.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Reação local ao alarme.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10771 [Canal %1:] Bloco %2 estouro do buffer de blocos local devido a orientação suave

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explanation: Este erro ocorre quando tem de ser memorizado em buffer um número de blocos superior à capacidade de memorização existente.

Este erro só ocorre em software mal configurado.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Reação local ao alarme.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Aumentar a área do buffer local.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10772 [Canal %1:] Bloco %2 alteração ilegal da orientação na ativação ou desativação de usinagem frontal 3D

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explanation: No fresamento frontal (compensação do raio de corte 3D) não são permitidos blocos intermediários com alteração de orientação entre o bloco de ativação e o primeiro bloco de correção, ou seja, entre o último bloco de compensação e o bloco de desativação.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Reação local ao alarme.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10773 [Canal %1:] Orientação ilegal da ferramenta no bloco %2 do canto interior no bloco %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do bloco, label

Explanation: Nos cantos interiores, a trajetória dos respectivos blocos de posicionamento é reduzida. No entanto, mantém-se a alteração de orientação inicialmente programada no bloco, sendo executada em sincronização com a trajetória reduzida. Devido à relação alterada daí resultante, entre a tangente da trajetória, a normalização de superfície e a orientação da ferramenta, podem surgir durante o fresamento frontal 3D alguns pontos com ângulo lateral incompatível. Tal não é permitido.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10774 [Canal %1:] Dimensões ilegais da ferramenta no fresamento frontal no bloco %2

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O alarme surge quando, durante o fresamento frontal, são programadas medidas de ferramentas incompatíveis, como, p. ex., raio de ferramenta negativo, raio de curvatura zero ou negativo nos tipos de ferramentas que necessitam de um raio de curvatura, ângulo de corte zero ou negativo em ferramentas cônicas.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10775 [Canal %1:] Troca de ferramenta ilegal com fresamento frontal no bloco %2

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O alarme surge, quando, durante a compensação ativa do raio de corte 3D em fresamentos de topo, é programada uma mudança de ferramenta, originando a alteração do tipo de ferramenta, ou se esta não ocorrer, pelo menos a alteração de uma medida relevante da ferramenta em relação à ferramenta selecionada. Dependendo do tipo da ferramenta, medidas relevantes podem ser o diâmetro da ferramenta, o raio circular ou o ângulo de corte. São permitidas alterações no comprimento da ferramenta.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10776 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 deve ser eixo geométrico se a compensação do raio de corte estiver ativa

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo

Explanation: O alarme surge quando o eixo necessário para a compensação do raio de corte não for um eixo geométrico. Em CUT2DF o eixo pode ser o eixo de posicionamento perpendicular no plano de usinagem. Em todos os restantes modos de compensação (CUT2DF, CUT3DC, CUT3DF, CUT3DFF), todos os eixos geométricos têm de ser também trabalhados como tal.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Corrigir o programa da peça
Na seleção do G41/42 , os eixos envolvidos devem ser reconhecidos como GEOAX no canal .É possível programar por GEOAX() ou G91 G0 X0 Y0 no bloco com G41/42.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10777 [Canal %1:] Bloco %2 compensação do raio de corte: demasiados blocos com supressão de correção

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O número máximo permitido de blocos com supressão ativa de correção para correção de raio de ferramenta é limitado pelo dado de máquina MD20252 $MC_CUTCOM_MAXNUM_SUPPR_BLOCKS.
O número máximo permitido de blocos com supressão ativa de correção para correção de raio de ferramenta é limitado.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: - Alterar programa de peças.
- Alterar dado de máquina.
- Verificar se está selecionado SBL2. Com SBL2, é gerado um bloco a cada linha do programa de peça, fazendo com que o número possível de blocos vazios entre dois blocos de posicionamento possa eventualmente ser excedido.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10778 [Canal %1:] Bloco %2 parada de pré-processamento com compensação ativa do raio de ferramenta

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Se com a correção ativa do raio da ferramenta for detectada uma parada de pré-processamento (ou programado pelo usuário ou gerado internamente) e se for definido o dado de ajuste SD42480 $SC_STOP_CUTCOM_STOPRE, então é dada esta advertência, pois nesta situação poderão ocorrer movimentos de máquina não esperadas pelo usuário (finalização da correção do raio e nova aproximação).

Reaction: Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: - Continuar a usinagem com CANCEL e START.
- Alterar o programa de peça.
- Colocar o dado de ajuste SD42480 $SC_STOP_CUTCOM_STOPRE em FALSE.
- Continuar a usinagem com CANCEL e START.
- Alterar o programa de peça.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

10779 [Canal %1:] Bloco %2 Ferramenta inadmissível para a fresadora circunferencial 3D com TRC.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Para uma fresadora circunferencial 3D com compensação ativa de raio de ferramenta (CUT3DC), as ferramentas com posição de corte relevante (ferramentas para giro e fresadora, os tipos de ferramenta 400 - 599) não são permitidas.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: - Ative a ferramenta sem a posição de corte relevante (ferramenta de fresagem).

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10780 [Canal %1:] Bloco %2 troca ilegal de ferramenta de retífica ou torneamento com correção do raio de ferramenta ativa

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Uma troca de ferramenta no qual um corretor (diferença entre o centro da aresta e o seu ponto de referência) se altera, é somente permitida em linha e em blocos polinomiais.
É permitido em blocos circulares, blocos de envolvente e em blocos que incluam rotações polinomiais com máximo grau permitido p/ numerador e denominador.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: - Continuar a usinagem com CANCEL e START
- Alterar o programa de peça
- Ajustar o dado SD42480 $SC_STOP_CUTCOM_STOPRE para FALSE.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10781 [Canal %1:] Bloco %2 orientação ilegal da envolvente com compensação de raio de corte

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: A compensação de raio de corte é somente permitida com envolventes se o plano de compensação coincidir com o plano da envolvente.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10782 [Canal %1:] Bloco %2 tipo de curvatura ilegal com compensação de raio de corte

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Este alarme ocorre se uma tentativa foi feita de aplicar uma compensação de raio de corte a um tipo de curvatura para o qual esta função não está implementada. A única causa até o momento: envolvente com compensação de raio de corte 3D.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10783 [Canal %1:] Bloco %2 o tipo de correção do raio requer uma transformação de orientação

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Este alarme ocorre quando há a tentativa de se ativar o tipo de correção do raio da ferramenta onde uma modificação de orientação da ferramenta deverá ser possível e a opção 'Transformação de orientação' não está presente. O alarme somente pode ocorrer quando um dos seguintes códigos G está ativo no grupo de códigos 22:
- CUT3DC
- CUT3DCC
- CUT3DCCD

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy:
- Alterar o programa de peças
- Instalar a opção 'Transformação de orientação'

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10784 [Canal %1:] Bloco %2 ferramenta inválida na correção do raio da ferramenta com superfícies de limite

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Na ativação da correção do raio da ferramenta com superfícies de limite está ativa uma ferramenta de tipo inválido.
Somente são permitidas fresas com os tipos de ferramenta 1 até 399 com as exceções a seguir:
- 111 Fresa com arredondamento esférico das pontas
- 155 Fresa cônica
- 156 Fresa cônica
- 157 Fresa cônica

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Utilizar outra ferramenta

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10790 [Canal %1:] Bloco %2 troca de plano durante programação linear com ângulos

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O plano ativo foi trocado entre o primeiro e o segundo sub-bloco na programação de duas linhas retas com parâmetros de ângulo.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10791 [Canal %1:] Bloco %2 ângulo inválido durante uma programação linear

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Não foi encontrado nenhum ponto intermediário na programação de um contorno consistindo de duas linhas retas e uma especificação de ângulo.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10792 [Canal %1:] Bloco %2 tipo ilegal de interpolação durante programação linear com ângulos

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Somente spline ou interpolação linear são permitidas para programação com 2 linhas retas mais especificação de ângulos. Interpolações circulares ou polinomiais não são permitidas.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10793 [Canal %1:] Bloco %2 segundo bloco ausente durante interpolação linear com ângulos

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O segundo bloco está ausente durante a programação de duas linhas retas com especificação de ângulo. Esta situação somente ocorre se o primeiro sub-bloco é também o último bloco de programa, ou se o primeiro sub-bloco for seguido por um outro bloco com uma instrução de parada do processamento.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10794 [Canal %1:] Bloco %2 ângulo ausente no segundo bloco na programação de uma interpolação linear com ângulos

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O ângulo está ausente no segundo bloco na programação de duas linhas retas mais especificação de ângulo. Este erro pode somente ocorrer se um ângulo foi programado no bloco seguinte, mas não há nenhuma programação de eixos que pertencem ao plano ativo neste bloco. A causa deste erro pode também ser devido a intenção de se programar uma simples linha reta com um ângulo, no bloco anterior. Neste caso, exatamente um eixo do plano ativo deve se programado.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10795 [Canal %1:] Bloco %2 conflito do parâmetro de ponto final durante a programação com ângulos

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Durante a programação de uma linha reta, ambas as posições do plano ativo e também de um ângulo são especificadas (a posição do ponto final é especificada em excesso), ou a posição da coordenada programada não pode atingir o ângulo declarado. Se um contorno consistindo de 2 linhas retas com especificação de ângulo está para ser programado, é possível declarar as duas posições dos eixos do plano e um ângulo, no segundo bloco. O erro pode também ocorrer se, devido a um erro de programação, o bloco seguinte não puder ser interpretado como primeiro sub-bloco deste contorno. Um bloco é interpretado como o primeiro bloco de um contorno de dois blocos se um ângulo, mas não um eixo do atual plano selecionado, for programado, e se o bloco ainda não é o segundo bloco do contorno.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10800 [Canal %1:] Bloco %3 eixo %2 não éum eixo geométrico

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Nome do eixo, número do fuso

%3 = Número do bloco, label

Explanation: Em uma transformação ativa ou em um Frame com uma componente rotativa são necessários os eixos geométricos para a preparação do bloco. Se um eixo geométrico foi processado anteriormente como eixo de posicionamento, permanece no status 'eixo de posicionamento' até ser programado de novo como eixo geométrico.

Através do movimento POSA , para além dos limites dos bloco não se consegue detectar no pré-processamento se o eixo já atingiu a sua posição de chegada quando o bloco é processado. Tal, é uma condição importante para o cálculo da componente ROT de um Frame ou eventualmente de uma transformação.

Se eixos geométricos são utilizados como eixos de posicionamento, não pode:

1. Especificar qualquer rotação no frame geral atual.
2. Selecionar qualquer transformação.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Reação local ao alarme.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Após selecionar uma transformação ou um frame, deve-se programar novamente o eixo geométrico operando como eixo de posicionamento (p.ex. depois de WAITP), a fim de reverter o status para 'eixo geométrico'.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10805 [Canal %1:] Bloco %2 reposicionamento após comutação de eixo geométrico ou de transformação

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explanation: Em ASUP foi alterada a atribuição de eixos geométricos a eixos de canal ou a transformação ativa foi modificada.

Reaction: Parada do interpretador

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10810 [Canal %1:] Bloco %2 fuso mestre não foi definido

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explanation: Foi programada a função 'avanço por rotação' (com G95 ou G96) ou 'rosca rígida' (com G331/G332), apesar de não se ter sido definido um fuso mestre, do qual a velocidade poderia ser derivada.

Para a definição o MD20090 $MC_SPIND_DEF_MASTER_SPIND está disponível (valor padrão) ou o comando SETMS no programa de peças, com o qual cada fuso do canal pode ser convertido em fuso mestre.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Reação local ao alarme.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Ajustar previamente o fuso mestre com MD20090 $MC_SPIND_DEF_MASTER_SPIND[n]=m (n ... índice canal, m ... n.º do fuso) ou defini-lo no programa de peças NC com um comando, antes de se programar uma nova função G que exija um fuso mestre.

O eixo da máquina que deve operar como fuso tem de possuir um número de fuso no MD35000 $MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX[n]=m (n ... índice do eixo da máquina, m ... n.º do fuso). Além disso, tem de ser atribuído a um canal (índice de eixo do canal 1 ou 2) com o MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED[n]=m (n ... índice do eixo do canal, m ... índice do eixo da máquina).

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10820 [Canal %1:] Eixo circular/fuso %2 não foi definido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Foi programado um avanço por rotação para eixos de contorno e sincronização ou para um eixo/fuso. No entanto não se encontra disponível o eixo circular/fuso, do qual deve derivar o avanço.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças ou corrigir o dado de ajuste SD43300 $SA_ASSIGN_FEED_PER_REV_SOURCE

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10860 [Canal %1:] Bloco %2 não foi programado avanço

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Causa:
Para o bloco de deslocamento indicado não há nenhuma velocidade de deslocamento programada.
Avanço F ou FZ:
Na definição da velocidade de deslocamento através do avanço F ou FZ, após uma troca de tipo de avanço, p. ex. avanço linear G94 para avanço por rotação G95 F or G95 FZ , o avanço F ou FZ não foi reprogramado.
Avanço modal FRCM:
Na definição da velocidade de deslocamento modal FRCM para arredondamento RND ou chanfro CHF, após uma troca de tipo de avanço, p. ex. avanço linear G94 para avanço por rotação G95, o avanço FRCM não foi reprogramado, ou avanço por rotação G95 F após um avanço G95 FZ.
Nota
O avanço FRCM deve ser reprogramado caso este esteja ativo antes de uma troca de tipo de avanço, isto é, programado diferente de 0. Mesmo se o atual bloco de deslocamento não conter nenhum chanfro CHF ou arredondamento RND.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Programe o avanço de acordo com o tipo de interpolação.
- G93: o avanço é indicado como valor de tempo recíproco sob o endereço F em [rev/min].
- G94 e G97: o avanço é programado sob o endereço F em [mm/min] ou [m/min].
- G95: o avanço é programado como avanço por rotação sob o endereço F em [mm/Rotação].
  ou sob o endereço FZ em [mm/dente].
- G96: o avanço é programado como velocidade de corte sob o endereço S em [m/min]. Esse valor resulta do número de rotações do fuso atual.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10861 [Canal %1:] Bloco %2 velocidade de posicionamento do eixo %3 é zero

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Eixo
%3 = Número do bloco, label

Explanation: Não foi programada a velocidade do eixo e a velocidade de posicionamento declarada no dado de máquina é zero.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Por favor, informe o pessoal/departamento de service autorizado. Introduzir outra velocidade no dado de máquina MD32060 $MA_POS_AX_VELO.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10862 [Canal %1:] Bloco %2 fuso mestre é um eixo de trajetória

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Foi programada uma trajetória que também inclui o fuso mestre como eixo de trajetória. Mas a velocidade da trajetória é derivada das rotações do fuso mestre (p.ex. G95).

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Alterar o programa de forma a que deixe de existir relação com o mesmo.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10865 [Canal %1:] Bloco %2 FZ ativo, mas sem offset de ferramenta, ferramenta %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Ferrame.

Explanation: Para o bloco de deslocamento indicado um avanço por dentes está ativo, mas sem offset de ferramenta.
O deslocamento pode ser realizado após a confirmação do erro. Para calcular o avanço efetivo será atribuído um dente por rotação.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Verificar o programa de NC para a seleção da ferramenta correta e corrigi-la, caso requerido; então continue o programa com NC start.
Ou:
Continue o programa de NC com NC start. Para o cálculo do avanço efetivo, é atribuído um dente por rotação

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10866 [Canal %1:] Bloco %2 FZ está ativo, mas o número de dentes do D ativo %4 da ferramenta %3 é zero.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Identific.
%4 = Número D

Explanation: Avanço por dente é ativo para o bloco de deslocamento indicado, mas o número D de 0 é selecionado através de $TC_DPNT (número de dentes).
O deslocamento pode ser realizado após a confirmação do erro. Para calcular o avanço efetivo será atribuído um dente por rotação.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Verificar o programa de NC para a seleção da ferramenta correta e corrigi-la, caso requerido;
então continue o programa com NC start.
Ou:
Continue o programa de NC com NC start. Para o cálculo do avanço efetivo, é atribuído um dente
por rotação

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10870 [Canal %1:] Bloco %2 Nenhum eixo transversal definido para velocidade de corte constante

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Foi selecionada velocidade de corte constante, mesmo que nenhum eixo transversal tenha sido aplicado como eixo de referência para velocidade de corte constante ou atribuído como tal através do SCC[AX].
A velocidade de corte constante pode ser ativada através de:
- Posição básica G96, G961 ou G962 do grupo G 29 durante a inicialização
- Programação de G96, G961 ou G962
Um eixo de referência para G96, G961 ou G962 pode ser aplicado como eixo transversal no MD20100 $MC_DIAMETER_AX_DEF ou definido como tal através da instrução SCC[AX].

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Verificar o dado de máquina MD20100 $MC_DIAMETER_AX_DEF. Antes da programação do G96, G961 ou G962 deverá ser definido um eixo transversal como eixo de referência para velocidade de corte constante através do dado de máquina MD20100 $MC_DIAMETER_AX_DEF ou SCC[AX].

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10880 [Canal %1:] Bloco %2 demasiados blocos vazios entre 2 blocos de posicionamento com inserção de raios ou chanfros

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Entre 2 blocos que possuem elementos de contorno e que devem ser ligados por um chanfro ou por um raio (CHF, RND), estão programados uma quantidade de blocos sem informação sobre o contorno, maior do que o valor do dado de máquina MD20200 $MC_CHFRND_MAXNUM_DUMMY_BLOCKS.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Por favor, informe o pessoal/departamento de service autorizado. Alterar o programa de peças, para que o número permitido de blocos em branco não seja ultrapassado ou colocar o dado de máquina específico de canal MD20200 $MC_CHFRND_MAXNUM_DUMMY_BLOCKS (blocos vazios com chanfros/raios) com número máximo de blocos vazios.
Modificar o programa de usinagem de forma que o número máximo de blocos em branco não exceda.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10881 [Canal %1:] Bloco %2 estouro do bloco de buffer local na inserção de chanfros ou raios.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Entre 2 blocos que possuem elementos de contorno e que devem ser ligados por um chanfro ou por um raio (CHF, RND), encontram-se programados blocos vazios, sem informação de contorno, em quantidade maior que a capacidade da memória intermediária local.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Alterar o programa de peças de forma a reduzir o número de blocos vazios.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10882 [Canal %1:] Bloco %2 não ative chanfros ou raios sem movimento de posicionamento no bloco

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Não foi inserido chanfro ou raio entre 2 contornos lineares ou circulares (arredondamento de canto) porque:
Não há qualquer contorno linear ou circular no plano.
Há um movimento fora do plano.
Houve uma mudança no plano.
O número admissível de blocos sem informação de movimento foi excedido(blocos dummy).

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Por favor, informe o pessoal/departamento de service autorizado. Corrigir o programa de peças segundo o erro acima mencionado, ou alterar a quantidade permitida de blocos vazios do programa, no dado de máquina específico de canal MD20200 $MC_CHFRND_MAXNUM_DUMMY_BLOCKS.
Corrigir o programa de usinagem conforme o erro citado acima.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10883 [Canal %1:] Bloco %2 valor do chanfro ou do filete têm de ser reduzidos

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Este alarme é enviado, se pelo menos um dos blocos relevantes, na inserção de raios ou chanfros, é tão pequeno que o elemento de contorno a ser inserido deve ser reduzido contra o valor original programado. O alarme ocorre somente se o bit 4 estiver ativado no dado de máquina MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK. Caso contrário o chanfro ou o raio é corrigido sem o envio do alarme.

Reaction: Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Corrigir o programa de peças ou continue com o programa sem modificações após a tecla de cancelamento e partida de ciclo ou partida de ciclo somente.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

10890 [Canal %1:] Bloco %2 estouro da memória intermediária local durante o cálculo Spline

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O número máximo de blocos vazios permitido é limitado por um dado de máquina.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Alterar o programa de peças:
- Alterar o dado de máquina
- Verificar se está selecionado SBL2. Em SBL2 é criado um bloco a partir de cada linha do programa de peças, podendo o número admissível de blocos vazios ser ultrapassado entre dois blocos de posicionamento.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10891 [Canal %1:] Bloco %2 a multiplicidade do nó é superior à ordem

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Na Spline B a distância dos nós PL (nó = ponto na Spline onde 2 polinômios se encontram) foi programada excessivamente com o zero (isto é, a 'multiplicidade' de um ponto de nó é muito grande).
Na Spline B quadrada podem ser programadas no máximo duas vezes consecutivas a distância do nó com valor zero, na Spline B cúbica no máximo três vezes.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: A distância do nó PL = 0 deve apenas ser programada consecutivamente em correspondência ao grau da Spline B utilizada.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10900 [Canal %1:] Bloco %2 não há valor S programado para a velocidade de corte constante

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Caso G96 esteja ativo, falta a velocidade de corte sob o endereço S.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Programar uma velocidade de corte constante sob S em [m/min] ou desativar a função G96. Por exemplo, se em G97 o avanço prévio se mantém, mas o fuso continua a rodar com a atual rotação.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10910 [Canal %1:] Bloco %2 velocidade excessiva em um eixo de trajetória

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Durante a análise das trajetórias dos eixos de percurso no processamento de blocos foi detectado um forte desvio local da velocidade de um ou mais eixos de percurso em relação à velocidade de percurso.

Uma situação deste tipo pode ter uma das seguintes causas:

- A trajetória percorre próxima às posições singulares da cinemática dos eixos da máquina.
- A característica de contorno programada é muito irregular.
- A definição FGROUP relativa ao contorno é desfavorável.
- A configuração MD28530 $MC_MM_PATH_VELO_SEGMENTS=0 não é suficiente para alterações de curvatura que ocorrem durante um bloco. Este problema ocorre frequentemente no G643, G644 ou COMPCAD.
- Uma transformação cinemática não foi implementada numericamente com a precisão necessária.

Para evitar sobrecargas de eixos com segurança, a velocidade de percurso geralmente é reduzida drasticamente. Eventualmente isto pode parecer como uma parada aparente da máquina. Quando a posição singular é alcançada, ocorrem repentinamente fortes movimentos de eixo.

Reaction: Visualização de alarme.

Visualização de advertência.

Remedy: Uma divisão do bloco em vários menores muitas vezes oferece uma melhora.

Se o MD28530 $MC_MM_PATH_VELO_SEGMENTS=0, então o alarme pode, eventualmente, ser evitado através de um valor MD28530 $MC_MM_PATH_VELO_SEGMENTS=3 ou 5, pois aqui os blocos são analisados com mais precisão.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10911 [Canal %1:] Bloco %2 transformação não permite passagem pelo pólo.

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explanation: O percurso da curva passa pelo pólo da transformação.

Reaction: Parada do interpretador

Reação local ao alarme.

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10912 [Canal %1:] Bloco %2 pré-processamento não está sincronizado com o processamento principal de forma segura

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explanation: O percurso da curva não pode ser calculado previamente de forma segura. A razão para isto é que os eixos envolvidos na transformação estão sendo operados como eixos de posicionamento, ou devido ao pólo de transformação ser circunavegado excessivamente pela curva.

A partir deste bloco é efetuado o controle de velocidade no processamento principal. Este é mais conservador que no cálculo prévio. A função lookahead é desativada. Caso não seja possível a transferência do controle de velocidade para o processamento principal, o processamento do programa de peças será abortado.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Nenhuma ação é normalmente necessária. No entanto, o controle de velocidade opera de forma mais eficiente, se o programa de peças for alterado.

- Caso um pólo de transformação seja circunavegado várias vezes pela curva, é recomendável subdividir o bloco em partes menores.
- Se a causa é o eixo de posicionamento, deve-se verificar se o eixo também pode ser operado como eixo da trajetória. A desativação do lookahead mantém-se até que o pré-processamento possa partir novamente das condições definidas (p.ex. com a mudança JOG ->AUTO, troca de ferramentas ou de ângulo de corte).

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

10913 [Canal %1:] Bloco %2 perfil de avanço negativo é ignorado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O perfil de avanço dado é em parte negativo. No entanto, não é permitido um avanço negativo da trajetória. O perfil de avanço é ignorado. O bloco de avanço especificado e o valor são tomados quando do deslocamento do bloco todo.

Reaction: Reação local ao alarme.
Visualização de alarme.

Remedy: Nenhuma ação é geralmente necessária. No entanto, a mensagem de alarme indica a existência de uma programação incorreta, que deverá ser eliminada.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

10914 [Canal %1:] Bloco %2: O movimento não foi possível durante a transformação ativa.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: A cinemática da máquina não permite o movimento especificado. As seguintes causas podem ser atribuídas ao erro indicado, no caso de transformação TRANSMIT: Uma área (circular) existe em torno do pólo onde o posicionamento não é permitido. Esta área é criada pelo fato de que o ponto de referência da ferramenta não pode ser deslocado próximo ao pólo.
A área é definida por:
- Dado de máquina (MD24920 $MC_TRANSMIT_BASE_TOOL...)
- Compensação ativa de comprimento da ferramenta (veja $TC_DP...) Se a compensação do comprimento da ferramenta é levada em consideração nos cálculos, depende do plano de trabalho selecionado (veja G17 ...)
- A maquina para antes do bloco com falha.

Reaction: Parada do interpretador
Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças. Corrigir o valor incorreto da compensação de comprimento da ferramenta.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10915 [Canal %1:] Bloco %2 Problema de preparação em LookAhead (Identificador %3, Detalhes %4)

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Código do erro
%4 = Detalhes dos erros

Explanation: O NCK foi parametrizado incorretamente (sob determinadas circunstâncias, a memória parametrizada não é suficiente) que é por que LookAhead não pode ser mais operado no modo de expansão.

Reaction: Parada do interpretador
Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Modifique a parametrização (aumente a memória LookAhead e/ou o buffer IPO, modifique as tolerâncias). Utilize o padrão LookAhead.
Se necessário, entre em contato com a Siemens.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10916 [Canal %1:] Bloco %2 Problema de preparação em LookAhead (Identificador %3, Detalhes %4)

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Código do erro
%4 = Detalhes dos erros

Explanation: O NCK foi parametrizado incorretamente (sob determinadas circunstâncias, a memória parametrizada não é suficiente) esta é a razão pelo qual o perfil gerado não é suave e uniforme como poderia ser.

Reaction: Reação local ao alarme.
Visualização de alarme.
Visualização de advertência.

Remedy: Modifique a parametrização (aumente a memória de LookAhead e/ou buffer IPO, modifique as tolerâncias).
1010: Aumente o buffer IPO para pelo menos 50 blocos ou quantidade máxima de blocos nas duas vezes na rampa de frenagem.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

10917 [Canal %1:] Bloco %2 Aviso da função COMPSURF (código %3, detalhes %4)

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Código do erro
%4 = Detalhes dos erros

Explanation: O COMPSURF somente pode trabalhar com restrições.
O aviso é somente exibido se o bit1 do MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK estiver definido.

Reaction: Não há reação ao alarme.
Visualização de advertência.

Remedy: 1: Modificar a parametrização (tolerância menor, amortecedor em bloco maior).

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

10930 [Canal %1:] Bloco %2 tipo de interpolação não permitido no contorno de remoção de aparas

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: No programa de contorno para a remoção de aparas são permitidos os seguintes tipos de interpolação: G00, G01, G02, G03, CIP, CT

Reaction: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Na subrotina de contorno devem ser apenas programados elementos de trajetória, que são compostos por retas e arcos de círculo.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10931 [Canal %1:] Bloco %2 erro no contorno de remoção de aparas programado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Na subrotina para o contorno na remoção de aparas encontram-se os seguintes erros:
- Círculo completo
- Elementos de contorno que se cruzam
- Posição de início incorreta

Reaction: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Os erros acima mencionados devem ser corrigidos na subrotina para o contorno de remoção de aparas.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10932 [Canal %1:] Bloco %2 a preparação do contorno foi novamente iniciada

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: A primeira preparação de contorno/decodificação de contorno deve ser finalizada com EXECUTE.

Reaction: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Antes de uma nova seleção da preparação de contornos (comando CONTPRON) incluir no programa de peças o comando EXECUTE para conclusão da preparação anterior.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10933 [Canal %1:] Bloco %2 o programa de contornos não contém blocos de contornos suficientes

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O programa de contorno contém:
- Menos que 3 blocos de contorno com CONTPRON
- Nenhum bloco de contorno com CONTDCON

Reaction: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Aumentar o tamanho do programa com o contorno de remoção de aparas para pelo menos 3 blocos NC com movimentos de ambos os eixos no atual plano de trabalho.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10934 [Canal %1:] Bloco %2 o campo para a segmentação de contornos possui uma dimensão demasiado pequena

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Durante a decomposição de contornos (ativada com a palavra-chave CONTPRON) é identificado que o campo para a tabela de contornos está definido demasiado pequeno. Para cada elemento de contorno admitido (círculo ou reta) tem de haver uma linha na tabela de contornos.

Reaction: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: A definição das variáveis da array para a tabela de contornos deve ser elaborada tendo em consideração os elementos de contornos previstos. A decomposição divide alguns blocos NC em até 3 passos de usinagem. Exemplo: N100 DEF TABNAME_1 [30, 11] Campo de variáveis para a tabela de contornos orientada para 30 passos de usinagem. O número de colunas é uma quantidade fixa (11).

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10940 [Canal %1:] Bloco %2 tabela de curvas %3 não ser apagada/sobrescrita

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da tabela de curvas

Explanation: A tabela de curvas pode ser apagada somente se não estiver ativa em um acoplamento.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Todos os acoplamentos que utilizam a tabela de curvas a ser apagada têm de ser desativados.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10941 [Canal %1:] Bloco %2 tabela de curvas %3: Limite de memória SRAM do NC alcançada Tipo %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da tabela de curvas
%4 = Tipo de objeto

Explanation: Memória dinâmica insuficiente durante a definição da tabela de curvas.
O parâmetro Tipo de objeto indica para qual tabela de curvas de objeto
a memória se destina:
1: Número de tabelas de curvas muito pequeno (MD18400 $MN_MM_NUM_CURVE_TABS)
2: Número de segmentos lineares de tabela de curvas muito pequeno (MD18403 $MN_MM_NUM_CURVE_SEG_LIN)
3: Número de segmentos polinomiais de tabela de curvas muito pequeno (MD18402 $MN_MM_NUM_CURVE_SEGMENTS)
4: Número de polinômios de tabelas de curvas muito pequeno (MD18404 $MN_MM_NUM_CURVE_POLYNOMS)

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Por favor informe ao pessoal/departamento de service autorizado. Apague as tabelas de curvas não necessárias ou reconfigure o espaço do disco para as tabelas de curva. O processo de definição da tabela de curva tem que ser refeito; veja dados de máquina:
MD18400 $MN_MM_NUM_CURVE_TABS, MD18402 $MN_MM_NUM_CURVE_SEGMENTS, MD18403 $MN_MM_NUM_CURVE_SEG_LIN,
MD18404 $MN_MM_NUM_CURVE_POLYNOMS

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10942 [Canal %1:] Bloco %2 tabela de curvas %3: instrução ilegal na definição

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da tabela de curvas

Explanation: Na definição da tabela de curvas, diversas sequências de comandos ilegais causaram este alarme. Por exemplo, não é admitida a terminação da definição de uma tabela de curvas com M30 antes de ter programado o comando CTABEND.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças e iniciá-lo novamente.
Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10943 [Canal %1:] Bloco %2 tabela de curvas %3 inversão de direção do valor de guia no bloco não é permitida

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da tabela de curvas
Explanation: Neste bloco as condições para a conversão de um contorno programado em uma tabela de curvas não foram preenchidas.
Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Remedy: Corrigir o programa de peças e iniciá-lo novamente.
Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10944 [Canal %1:] Bloco %2 tabela de curvas %3 transformação ilegal

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da tabela de curvas
Explanation: A utilização de uma transformação não é admitida em uma tabela de curvas se o eixo mestre ou o eixo escravo programados no CTABDEF estiverem envolvidos na transformação. Exceto: TRAANG.
Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Remedy: Corrigir o programa de peças.
Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10945 [Canal %1:] Bloco %2 tabela de curvas %3 acoplamento ilegal de eixos

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da tabela de curvas
Explanation: Não é permitido programar um acoplamento de eixos para o eixo mestre e o eixo escravo programados no CTABDEF.
Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Remedy: Corrigir o programa de peças.
Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10946 [Canal %1:] Bloco %2 tabela de curvas %3 contorno não foi definido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da tabela de curvas
Explanation: Entre CTABDEF e CTABEND não foi programado nenhum movimento para o eixo mestre. Uma tabela de curvas sem contorno não é permitida.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças e iniciá-lo novamente.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10947 [Canal %1:] Bloco %2 tabela de curvas %3 contorno descontínuo

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da tabela de curvas

Explanation: A definição de contorno em uma tabela de curvas deve ser contínua. Descontinuidades podem resultar, p.ex., da ativação de uma transformação.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças e iniciá-lo novamente.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10948 [Canal %1:] Bloco %2 tabela de curvas %3 salto para outra posição no final do período

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da tabela de curvas

Explanation: Foi definida uma tabela de curvas periódica na qual o eixo escravo tem, no fim da tabela, uma posição diferente da posição do início de tabela.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças e iniciá-lo novamente.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10949 [Canal %1:] Bloco %2 tabela de curvas %3 salto para outra posição no final do período

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da tabela de curvas

Explanation: Um movimento de eixo escravo foi programado sem o movimento de um eixo mestre.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças e iniciá-lo novamente.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10950 [Canal %1:] Função de cálculo do comprimento de arco não é preciso

Parameters: %1 = Número do canal

Explanation: Não se conseguiu executar a função de cálculo do comprimento de arco com a precisão exigida.

Reaction: Visualização de alarme.
Visualização de advertência.

Remedy: Não se conseguiu executar a função de cálculo do comprimento de arco na interpolação polinomial ativa, com a precisão exigida. Será necessário aumentar o MD20262 $MC_SPLINE_FEED_PRECISION, ou reservar mais memória para a representação dos polinômios dos comprimentos de arcos. Por meio do MD28540 $MC_MM_ARCLENGTH_SEGMENTS é especificada a quantidade dos segmentos de polinômio que podem ser utilizados por bloco, para aproximar a função de comprimento de arco.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10951 [Canal %1:] Bloco %2 tabela de curvas %3 o valor seguinte do período é zero

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da tabela de curvas

Explanation: --

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Certificar-se que os dados da tabela sejam corretos.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

10955 [Canal %1:] Bloco %2 tabela de curvas %3 salto para outra posição no final do período

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da tabela de curvas

Explanation: Um movimento para eixo escravo foi programado sem um movimento para o eixo mestre. Isto pode também ocorrer se, com compensação de raio ativa, um bloco foi criado na qual o eixo escravo se desloca mas não o eixo mestre. O alarme é somente para informação e pode ser suprimido programando MD20900 $MC_CTAB_ENABLE_NO_LEADMOTION = 2.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O alarme pode ser cancelado através do dado MD20900 $MC_CTAB_ENABLE_NO_LEADMOTION=2.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10956 [Canal %1:] Bloco %2 tabela de curvas %3: Limite de memória DRAM do NC alcançada Tipo %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da tabela de curvas
%4 = Tipo de objeto

Explanation: Memória dinâmica insuficiente na DRAM durante a definição da tabela de curvas.
O parâmetro Tipo de objeto indica para qual tabela de curvas de objeto
a memória se destina:
1: Número de tabelas de curvas muito pequeno (MD18406 $MN_MM_NUM_CURVE_TABS_DRAM)
2: Número de segmentos lineares de tabela de curvas muito pequeno (MD18409 $MN_MM_NUM_CURVE_SEG_LIN_DRAM)
3: Número de segmentos polinomiais de tabela de curvas muito pequeno (MD18408 $MN_MM_NUM_CURVE_SEGMENTS_DRAM)
4: Número de polinômios de tabelas de curvas muito pequeno (MD18410 $MN_MM_NUM_CURVE_POLYNOMS_DRAM)

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Apague a tabela de curvas que não é mais necessária na memória DRAM ou reconfigure o espaço de memória para a tabela de curvas. A tabela de curvas deve então ser redefinida. Dados de máquina para reconfiguração da tabela de curva na DRAM:
MD18406 $MN_MM_NUM_CURVE_TABS_DRAM, MD18408 $MN_MM_NUM_CURVE_SEGMENTS_DRAM, MD18409 $MN_MM_NUM_CURVE_SEG_LIN_DRAM, MD18410 $MN_MM_NUM_CURVE_POLYNOMS_DRAM

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10958 [Canal %1:] Tabela de curvas linear %2, tipo de memória %3 contém %4 segmentos de polinômio

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número da tabela de curvas
%3 = Tipo de memória
%4 = Número de segmentos de polinômio

Explanation: Na geração da tabela de curvas com o ID indicado no tipo de memória indicado
(1 = SRAM, 2 = DRAM) foram utilizados segmentos de polinômio ao invés dos possíveis segmentos
lineares. Com o aumento do número de segmentos de tabela de curvas até o número
indicado, a tabela de curvas pode ser armazenada de forma adequada.
Dependendo do tipo de memória, são os dados de máquina a seguir:
1 (SRAM): MD18403 $MN_MM_NUM_CURVE_SEG_LIN
2 (DRAM): MD18409 $MN_MM_NUM_CURVE_SEG_LIN_DRAM

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: A memória da tabela de curvas indicada pode ser criada e otimizada aumentado
o MD18403 $MN_MM_NUM_CURVE_SEG_LIN ou MD18409 $MN_MM_NUM_CURVE_SEG_LIN_DRAM
e repetindo a geração da tabela.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

10960 [Canal %1:] Bloco %2 COMPCURV/COMPCAD e correção de raio não podem ser utilizados simultaneamente

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Os tipos de compressores COMPCURV e COMPCAD não podem ser utilizados simultaneamente com a correção de raio de corte. Com a correção de raio de corte pode ser ativado apenas o tipo de compressor COMPON.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10961 [Canal %1:] Bloco %2 com a correção de raio ativa, no máximo é permitida polinômios cúbicos

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Com correção de raio são permitidos, no máximo, polinômios cúbicos para os eixos geométricos. Não é possível, neste caso, programar polinômios do 4.° e do 5.° grau.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Corrigir o programa de peças.
Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10962 [Canal %1:] Bloco %2 função %3 não é possível com correção de trajetória

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome da função
Explanation: Com esta versão de software, a função descrita pelo alarme pode ainda ser utilizada junto com correção de raio. Modificar o programa de peças ou atualizar a versão a versão de software.
Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.
Remedy: Corrigir o programa de peças.
Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10963 [Canal %1:] Bloco %2 o COMPSURF não consegue filtrar adequadamente

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explanation: Filtragem pelo COMPSURF não é ideal porque é limitado por tamanho de memória interna.
O alarme somente toca se o bit10 do MD11400 $MN_TRACE_SELECT é configurado; caso contráario, somente o aviso 10917 é gerado.
Reaction: Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Parada do interpretador
Remedy: Reduzir tolerância (CTOL, OTOL, ATOL) no programa de peças.
Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10970 [Canal %1:] Bloco %2 Modo de controle de trajetória ativo durante a estampagem

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
Explanation: O modo de controle de trajetória G64x é ignorado durante a estampagem e o funcionamento.
Reaction: Visualização de alarme.
Remedy: Desativar com G60 o modo de controle de trajetória durante a estampagem e puncionamento.
Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10980 [Canal %1:] Bloco %2 função de Orientação impossível

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Este alarme pode ter as seguintes causas:

1. A suavização de orientação não pode ser ativada com OSD ou OST em razão de MD28580 $MC_MM_ORIPATH_CONFIG = 0. Este MD deve ter o valor 1.

2. A orientação do trecho relativo não pode ser ativada com ORIPATH/ORIPATHS and MD21094 $MC_ORIPATH_MODE = 1 em razão de MD28580 $MC_MM_ORIPATH_CONFIG = 0. Este MD deve ter o valor 1 se MD21094 $MC_ORIPATH_MODE = 1.

3. A interpolação de orientação de trecho relativo não pode ser ativada com ORIROTC com cinemática de 6 eixos em razão de MD28580 $MC_MM_ORIPATH_CONFIG = 0 mas MD21094 $MC_ORIPATH_MODE = 1. Se MD21094 $MC_ORIPATH_MODE = 1, então MD28580 $MC_MM_ORIPATH_CONFIG = 1 deve ser também ajustado.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10982 [Canal %1:] Bloco %2 Suavização de orientação com ORISON não é possível

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Este alarme tem a seguinte causa:
A suavização da orientação com ORISON somente será possível, caso o MD
MD28590 $MC_MM_ORISON_BLOCKS >= 4.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Alterar o programa de peça ou definir MD28590 $MC_MM_ORISON_BLOCKS >= 3.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12000 [Canal %1:] Bloco %2 endereço %3 programado várias vezes

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte do endereço

Explanation: A maioria dos endereços (códigos de programação) podem apenas ser utilizados uma única vez no mesmo bloco NC, para que a informação do bloco permaneça clara (p.ex. X... T... F... etc.. - Exceção: Funções G, M).

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Acionar a tecla NC-Stop e com a Softkey PROGRAMM CORRECT. Selecionar a função 'Bloco de correção'. O indicador de correção posiciona-se no bloco com erro.

- Remover no programa NC os códigos que aparecem várias vezes (exceto aqueles nos quais são permitidas várias atribuições de valores).

- Verificar se o endereço (p. ex. o nome do eixo) é indicado através de uma variável definida pelo operador (eventualmente não é fácil de identificar, se a atribuição do nome do eixo à variável só for efetuada no programa através de operações aritméticas).

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12010 [Canal %1:] Bloco %2 endereço %3 tipo de endereço programado muitas vezes

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte do endereço

Explanation: Para cada tipo de endereço é definido internamente, quantas vezes ele pode aparecer em um bloco NC (p. ex. dessa forma todos os eixos estão juntos em um tipo de endereço que está em função de um limite de bloco).

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Acionar a tecla NC-Stop e com a Softkey PROGRAMM KORREKT. selecionar a função 'Bloco de correção'. O indicador de correção posiciona-se no bloco com erro.
A informação do programa deve ser dividida em vários blocos. No entanto, certifique-se que as funções são do tipo não modal.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12020 [Canal %1:] Bloco %2 combinação de alteração de endereços não permitida

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Tipos de endereços válidos são 'IC', 'AC', 'DC', 'CIC', 'CAC', 'ACN', 'ACP', 'CACN', 'CACP'. Nem todas estas alterações de endereços são aplicáveis a todos os tipos de endereço. O manual de programação especifica quais destes podem ser utilizadas para os diversos tipos de endereços. Caso a modificação de endereço seja aplicada em tipos de endereços não autorizados, é ativado o alarme, p.ex.
N10 G02 X50 Y60 I=DC(20) J30 F100
Parâmetros de interpolação com DC.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Aplicar as modificações de endereço não modal, de acordo com o manual de programação, apenas em endereços permitidos.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12030 [Canal %1:] Bloco %2 argumentos ou tipo de dados inválidos em %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Explanation: Na interpolação por polinômios, são possíveis no máximo polinômios do 3º grau. (Vide manual de programação)
f(p) = a0 + a1 p + a2 p2 + a3 p3
Os coeficientes a0 (pontos iniciais) são os pontos finais do bloco anterior e não precisam ser programados. Em um bloco de polinômios são permitidos no máximo 3 coeficientes por eixo (a1, a2, a3).

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12040 [Canal %1:] Bloco %2 expressão %3 não é do tipo de dados 'AXIS'

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

%3 = String fonte no bloco

Explanation: Algumas palavras-chave pedem que os dados em seus Parâmetros sejam escritos em variável do tipo 'AXIS'. Por exemplo, na palavra-chave PO o identificador de eixo deve ser especificado entre parêntesis, e deve ser definido como variável do tipo 'AXIS'. Nas seguintes palavras-chave são apenas admissíveis Parâmetros do tipo AXIS:

AX[..], FA[..], FD[..], FL[..], IP[..], OVRA[..], PO[..], POS[..], POSA[..]

Exemplo:

N5 DEF INT INFEED=Z1 ; incorreto, isto não especifica nenhum; identificador de eixo, mas sim o número '26 161'

N5 DEF AXIS INFEED=Z1; correto

:

N10 POLY PO[X]=(0.1,0.2,0.3) PO[Y]=(22,33,44) &PO[INFEED]=(1,2,3)

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.

Corrigir o programa de peças de acordo com as instruções dos manuais de programação.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12050 [Canal %1:] Bloco %2 endereço DIN %3 não configurado

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

%3 = Endereço DIN no bloco de texto fonte

Explanation: O nome do endereço DIN (p.ex. X, U, X1) não está definido no comando. Além dos endereços DIN fixos, o comando dispõe também de endereços variáveis. Vide 'Endereços variáveis' no manual de programação. Os nomes destes endereços podem ser alterados através dos dados de máquina.

P.ex..: Identificador DIN ->Identificador configurado

G01 -> LINE, G04 ->WAIT

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Estudar o manual de programação e os dados de máquina sobre os endereços atualmente configurados e o seu significado, e corrigir o bloco DIN de acordo.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12060 [Canal %1:] Bloco %2 o mesmo grupo G programado repetidamente

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explanation: As funções G utilizáveis no programa de peça estão divididas em grupos que são ou não determinantes de sintaxe. De cada grupo G somente pode ser programada uma função G por vez. As funções de um mesmo grupo cancelam uma às outras.

O alarme somente refere-se às funções G não determinantes de sintaxe. Se forem chamadas várias funções G destes grupos em um bloco NC, então sempre terá efeito a última de um grupo (as anteriores serão ignoradas).

Funções G determinantes de sintaxe: 1º ao 4º grupo G

Funções G não determinantes de sintaxe: 5º ao enésimo grupo G

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Não é necessária uma correção, contudo, dever-se verificar se a última função G programada é realmente a pretendida.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12070 [Canal %1:] Bloco %2 excesso de funções G de sintaxe definida

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Funções G de sintaxes definidas determinam a composição do bloco do programa de peças e dos endereços aí contidos. Somente uma função G de sintaxe definida pode ser programada no mesmo bloco. As funções G dos grupos 1 - 4 são de sintaxes definidas.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Analisar o bloco NC e distribuir as funções G por vários outros blocos NC.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12080 [Canal %1:] Bloco %2 erro de sintaxe no texto %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = área do texto de origem

Explanation: A gramática neste bloco está incorreta na posição de texto indicada. A razão precisa para este erro não pode ser especificada com mais detalhes por haver muitas possibiliades.
Exemplo 1:
N10 IF GOTOF ... ; está faltando a condição para o salto!
Exemplo 2:
N10 DEF INT VARI=5
N11 X VARI ; a operação está faltando para as variáveis X e VARI
Exemplo 3:
13 R1=5
N15 R1=10 M=R1 ; a atribuição de valores deve estar sozinha no bloco e não deve conter nenhum outro comando, como a emissão da função auxiliar ou transversal.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Ativar a tecla NC-Stop e selecionar a função 'Bloco de correção' com o Softkey CORREÇÃO DO PROGRAMA. O indicador de correção posiciona-se no bloco com erro.
Analisar o bloco e corrigi-lo com base nas regras de sintaxe indicadas no Guia de Programação.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12090 [Canal %1:] Bloco %2 Parâmetro %3 não esperado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Parâmetro inválido no texto

Explanation: A função programada está pré-definida e não permite nenhum Parâmetro quando chamada. Será indicado o primeiro Parâmetro não esperado.

Exemplo: Na chamada da subrotina pré-definida TRAFOOF (desativar uma transformação) ainda foram encontrados Parâmetros (um ou mais).

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Ativar a tecla NC-Stop e selecionar a função 'Bloco de correção' com o Softkey CORREÇÃO DO PROGRAMA. O indicador de correção posiciona-se no bloco com erro.

Programa a função sem transferência de ParâmetrosCont. programa

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12100 [Canal %1:] Bloco %2 número de passes %3 não permitido

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

%3 = Número de passos

Explanation: As subrotinas chamadas com MCALL são modais, isto é, após cada bloco com instruções de avanço, a subrotina é executada uma única vez. Por esta razão não é permitida a programação do número de passes sob o endereço P.

A chamada modal tem efeito até que seja programado um novo MCALL, com um novo nome de subrotina ou sem (função de cancelar).

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.

Programar a chamada da subrotina MCALL sem número de passes.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12110 [Canal %1:] Bloco %2 sintaxe do bloco não pode ser interpretada

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explanation: Os endereços programados no bloco não são permitidos com a função G determinada pela sintaxe válida. P.ex. G1 I10 X20 Y30 F1000.

No bloco linear não pode ser programado nenhum Parâmetro de interpolação.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.

Verificar a composição do bloco e corrigir de acordo com os requisitos do programa.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12120 [Canal %1:] Bloco %2 insira função G especial em blocos separados

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explanation: A função G programada neste bloco tem de ser a única. Nenhum endereço genérico ou ação síncrona podem ser programados no mesmo bloco. As funções G são:

G25, G26 Limitação da área de trabalho, e do número de rotações do fuso

G110, G111, G112 Programação dos pólos com coordenadas polares

G92 Limitação de rotação do fuso com velocidade de corte constante

STARTFIFO, STOPFIFO Controle da memória de pré-processamento.

P.ex. G4 F1000 M100: No bloco G4 não é permitido nenhuma função M.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Programar a função G individualmente no bloco.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12130 [Canal %1:] Bloco %2 orientação da ferramenta não permitida

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explanation: A orientação da ferramenta pode encontrar-se apenas em um bloco modal de movimento ou em um bloco WAB (reposicionamento).

Pode ser programada através dos ângulos de euler (A1, B1, C1), componentes normais de vetores (A2, B2, C2), vetores de direção (A3, B3, C3) ou dos valores finais dos eixos. Caso a orientação da ferramenta seja programada em conjunto com as funções:

G04 (tempo de espera), G33 (corte de roscas com passo constante), G74 (busca dos pontos de referência) ou REPOSL, REPOSQ, REPOSH (reposicionamento)

os ângulos de euler, os vetores de direção e os componentes normais dos vetores desencadeiam o alarme.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.

Programar a orientação da ferramenta com os valores dos eixos ou utilizar para tal um bloco próprio.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12140 [Canal %1:] Bloco %2 expressão %3 não contida nesta versão

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

%3 = Estrutura do software no texto fonte

Explanation: A expressão indicada no alarme não faz parte do conjunto de funções desta versão de software.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.

A função exibida deve ser removida do programa.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12150 [Canal %1:] Bloco %2 operação %3 não compatível com tipo de dado

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

%3 = String (operando incorreto)

Explanation: O tipo de dado não é compatível com a operação pretendida (em uma expressão aritmética ou em uma atribuição de valores).

Exemplo 1:

Operação aritmética

N10 DEF INT OTTO

N11 DEF STRING[17] ANNA

N12 DEF INT MAX

:

N50 MAX = OTTO + ANNA

Exemplo 2:

Atribuição de valores

N10 DEF AXIS DRILL N11 DEF INT OTTO : N50 OTTO = DRILL

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.

Alterar a definição da variável utilizada de forma a que as operações pretendidas possam ser efetuadas.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12160 [Canal %1:] Bloco %2 Valor %3 além da faixa determinada

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

%3 = Valor não permitido

Explanation: A constante programada ou a variável excedem a faixa de valores previamente determinada pela definição do tipo de dado.

Um valor inicial nas instruções DEF ou REDEF está além dos limites superior (ULI) ou inferior (LLI) que foram programados ou já existente na instrução DEF.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.

Corrigir o valor das constantes ou corrigir o tipo de dado. Caso o valor para uma constante integral seja demasiado grande, este pode ser indicado como uma constante real por inserção de um ponto decimal.

Exemplo:

R1 = 9 876 543 210 corrigir para: R1 = 9 876 543 210.

Faixa de valores INTEGER: +/-(2**31 - 1)

Faixa de valores REAL: +/-(10**-300 .. 10**+300)

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12161 [Canal %1:] Bloco %2 Erro na definição de limite %3

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

%3 = Valor limite não permitido

Explanation: Segue as possíveis causas do alarme.

- Durante a definição (DEF) ou redefinição (REDEF) de limites de variáveis,foi inserido um valor para o limite superior que é menor que o limite inferior.
- Um limite para um tipo de variável, que não é CHAR, INT ou REAL, foi programado.
- Um valor para uma variável CHAR foi programado com dados INT ou REAL.
- Uma string (maior que um caracter) foi programada por um dos limites.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Caso o alarme ocorra no programa de peça (instrução DEF), pressionar a tecla NC stop e selecionar a função "Bloco de compensação" utilizando a softkey de Correção de Programa. O cursor está em um bloco incorreto.

Posteriormente ajustar os valores limites ou remova completamente o limite de programação no caso de um tipo de dado incorreto.

Caso o alarme ocorra na compilação de um arquivo ACCESS ou GUD,corrigir a denifição de arquivo ACCESS ou GUD (arquivo DEF).

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12162 [Canal %1:] Bloco %2 Unidade física não permitida

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explanation: Em uma instrução DEF ou REDEF uma unidade física apenas será definida para variáveis do tipo INT ou REAL. Além disso, apenas os valores seguintes podem ser programados para a unidade física:

0 Nenhuma unidade física
1 Posição linear ou angular, dependendo do tipo do eixo
2 Posição linear [mm ; pol]
3 Posição angular [graus]
4 Velocidade linear ou angular, dependendo do tipo de eixo
5 Velocidade linear [mm/min]
6 Velocidade angular [rev/min]
7 Aceleração angular ou linear, dependendo do tipo do eixo
8 Aceleração linear [m/s² ; pol/s²]
9 Aceleração angular [rev/s²]
10 Jerk angular ou linear
11 Jerk linear [m/s³ ; pol/s³]
12 Jerk angular [rev/s³]
13 Tempo [s]
14 Ganho de controle de posição [16.667/s]
15 Avanço rotativo [mm/rev ; pol/rev]
16 Unidade para o valor de compensação de temperatura, dependendo do tipo do eixo
18 Força [N]
19 Peso [kg]
20 Momento de inércia [kgm²]
21 Por cento
22 Freqüência [Hz]
23 Tensão [V]
24 Corrente [A]
25 Temperatura [graus Celsius]
26 Ângulo [graus]
27 KV [1000/min]
28 Posição angular ou linear [mm|deg or pol|deg]
29 Velocidade de corte [m/min; pés/min]
30 Velocidade periférica [m/s; pés/s]
31 Resistência [ohms]
32 Indutância [mH]
33 Torque [Nm]
34 Torque constante [Nm/A]
35 Ganho de controle de corrente [V/A]
36 Ganho de controle de velocidade [Nm/rad s 1]
37 Velocidade [rev/min]
42 Potência [kW]
43 Baixa potência [µA]
46 Baixo torque [µNm]
48 Por mil HZ_PER_SEC = 49, [Hz/s]
65 Fluxo [l/min]
66 Pressão [bar]
67 Volume [cm³]
68 Ganho de sistema controlado [mm/Vmin]
69 Controlador de torque de ganho do sistema controlado [N/V]
155 Passo da rosca [mm/rev; pol/rev]
156 Alteração do passo da rosca [mm/rev² ; pol/rev²]

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Caso o alarme ocorra no programa de peça (instrução DEF), pressione a tecla de NC stop e selecione a função "Bloco de compensação" utilizando a softkey Correção de Programa. O cursor é alocado no bloco incorreto.
No bloco de compensação o tipo de dados agora pode ser ajustado nas instruções DEF, ou a unidade física (PHU xy) deve ser removida.
Caso o alarme ocorra na compilação de um arquivo ACCESS ou GUD,corrigir a denifição de arquivo ACCESS ou GUD (arquivo DEF).

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12163 [Canal %1:] Bloco %2 Alteração de acesso não permitida

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Alterar direito de acesso para variáveis de sistema (com REDEF) não é permitido em arquivos GUD. Estes apenas podem ser modificados nos arquivos ACCESS (_N_SYSACCESS_DEF, _N_SACCESS_DEF, _N_MACCESS_DEF e _N_UACCESS_DEF).

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Retirar a instrução REDEF da GUD e cole dentro do arquivo ACCESS.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12164 [Canal %1:] Bloco %2 proteção de acesso programada mais de uma vez %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Programação de nível de proteção duplicado

Explanation: Os seguintes comandos APW e APR são utilizados como proteção de acesso tanto para o programa de peça como para OPI. APWP e APRP definem proteção de acesso do programa de peça; APWB e APRB definem proteção de acesso através do OPI. A programação de APW no mesmo bloco com o APWP ou APWB, ou a programação de APR no mesmo bloco em conjunto com APRP ou APRB irá conflitar, pois o nível de proteção não será mais unificado.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Caso a proteção de acesso no programa de peça e para o OPI precisarem ser de níveis diferentes, apenas os comandos APWP, APWB, APRP e APRB devem ser utilizados. Caso a proteção de acesso for a mesma no programa de peça e no OPI, também pode ser programado com APW ou APR, apesar de neste caso os comandos APWP e APWB ou APRP e APRB não devem ser programados no mesmo bloco.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12170 [Canal %1:] Bloco %2 operando %3 definido repetidamente.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Símbolo no bloco

Explanation: O símbolo indicado na mensagem de erro já foi definido no presente programa de peças. Note que os operandos definidos pelo usuário podem aparecer repetidamente, se a definição múltipla for efetuada em outros (sub) programas, isto é, variáveis locais podem ser definidas novamente com o mesmo nome, caso se tenha saído do programa (subrotinas) ou se já tenha terminado. Isto se aplica aos símbolos definidos pelo operador (labels, variáveis) e também aos dados de máquina (eixos, endereços DIN e funções G).

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: O símbolo que já é conhecido pelo gerenciamento dos dados é mostrado (repetido). Este símbolo deve ser procurado na área de definição do programa atual, com o auxílio do editor de programas. O primeiro ou o segundo símbolo deve receber um nome diferente.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12180 [Canal %1:] Bloco %2 encadeamento ilegal de operadores %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Operadores encadeados

Explanation: Encadeamento de operadores significa escrever consecutivamente operadores binários e não binários, sem que tenham sido utilizados parêntesis.
Exemplo:
N10 ERG = VARA - (- VARB); Forma correta de escrever
N10 ERG = VARA - - VARB ; Erro!

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Formular o elemento correta e claramente com a ajuda de parêntesis contribui para uma melhor clareza e a legibilidade de um programa.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12185 [Canal %1:] Bloco %2 Uma combinação de Bits com %3 não é permitida

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome de endereço

Explanation: Uma combinação de Bits na atribuição neste endereço não é possível. As combinações de Bits somente são permitidas para endereços de acoplamentos (CPMBRAKE, CPMVDI e CPMAL).

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Alterar o programa de peça.
Caso o tipo de dado do endereço permita a combinação de Bits, escrever o valor do endereço em uma variável, executar uma combinação de Bits com as variáveis e atribuir a variável ao endereço.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12190 [Canal %1:] Bloco %2 variáveis do tipo ARRAY com excesso de dimensões

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Arrays com variáveis do tipo STRING podem ser dimensionadas no máximo uma vez, todas as outras variáveis no máximo duas vezes.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Corrigir a definição da Array, e no caso de Array com várias dimensões definir, se necessário, a segunda dimensão e operar com o mesmo índice da array.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12200 [Canal %1:] Bloco %2 símbolo %3 não pode ser criado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Símbolo no bloco fonte

Explanation: Não é possível criar o símbolo com a instrução DEF, porque:
- já foi definido (p.ex. como variável ou função)
- o espaço na memória interna já não é suficiente (p.ex. no caso de Arrays grandes)

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Verifique:
- Com o editor de texto se o nome a atribuir já foi utilizado no presente ciclo do programa (programa principal e subrotinas selecionadas).
- Calcular a memória necessária aos símbolos já definidos e reduzir se necessário, de forma que sejam utilizadas menos variáveis globais e mais variáveis locais.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12205 [Canal %1:] Bloco %2 Falta indicação de área para área GUD

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Na instrução de definição de uma variável GUD não foi programada a indicação de área (NCK ou CHAN).

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Completar a indicação de área para a definição de variáveis GUD no arquivo de definição GUD.
Na definição de uma variável GUD deve ser mantida a seguinte sintaxe:
DEF <área> <tipo de dado> <nome de variável> p. ex.
DEF NCK INT intVar1
DEF CHAN REAL realVar1

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12210 [Canal %1:] Bloco %2 string %3 muito longa

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String no bloco fonte

Explanation:
- Na definição de uma variável do tipo STRING tentou-se inicializar mais de 200 caracteres.
- Ao se alocar, foi verificado que a String não cabia na variável indicada.
- Em ações síncronas, uma string com mais de 31 caracteres foi programada.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O cursor posiciona-se no bloco incorreto.
- Selecionar uma String mais curta ou distribuir a cadeia de símbolos por duas Strings.
- Definir uma variável de String maior
- Restringir uma string de 31 caracteres.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12220 [Canal %1:] Bloco %2 constante binária %3 muito longa na String

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Constante binária

Explanation: Na inicialização ou para a atribuição de valores a uma variável do tipo STRING foram determinados mais de 8 bits como constante binária.
DEF STRING[8] OTTO = 'ABC'H55''B000011111'DEF'

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Na janela para a mensagem de alarme são sempre mostrados os primeiros caracteres da constante binária, embora os bits restantes continuem eventualmente mais à frente. Deste modo, deve-se sempre checar a constante binária completa na verificação de um valor incorreto.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12230 [Canal %1:] Bloco %2 constante hexadecimal %3 muito grande na String

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Constante hexadecimal

Explanation: Uma String pode conter também Bytes, que não correspondam a nenhum caractere que possa ser introduzido ou que não estejam disponíveis em um teclado com teclas reduzidas. Estes caracteres podem ser introduzidos como constantes binárias ou constantes hexa. Podem ocupar apenas 1 byte cada, entretanto têm de ser <256, p.ex.:
N10 DEF STRING[2] OTTO=' `HCA` `HFE` '

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Na janela para a mensagem de alarme são sempre mostrados os primeiros caracteres da constante hexadecimal, embora os bits restantes continuem eventualmente mais à frente. Deste modo, deve-se sempre checar a constante hexadecimal completa na verificação de um valor incorreto.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12240 [Canal %1:] Bloco %2 orientação da ferramenta %3 definida repetidamente

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Texto

Explanation: Em um bloco DIN pode ser programada apenas 1 orientação de ferramenta. Esta pode ser definida através dos 3 ângulos de euler, através dos pontos finais dos eixos, ou através dos vetores de direção.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Visto que a orientação da ferramenta pode ser programada de 3 formas distintas, deve-se selecionar a mais vantajosa. Para este tipo de especificação devem ser programados os endereços e os valores e todos os outros Parâmetros de orientação devem ser removidos.
Pontos finais dos eixos (Eixos suplementares): A, B, C denominadores de eixos, Ângulos de euler: A2, B2, C2 Vetores de direção: A3, B3, C3

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12250 [Canal %1:] Bloco %2 falha de encadeamento na macro %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Explanation: A técnica de Macros gera uma linha de instrução ou uma sequência de instruções com um novo denominador através da palavra-chave DEFINE. Na sequência de instruções não pode haver mais nenhuma macro (encadeamento). Exemplo: N10 DEFINE MAKRO1 AS G01 G91 X123 MAKRO2 F100

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Substituir as macros encadeadas pelas instruções de programa que as compoem.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12260 [Canal %1:] Bloco %2 foram indicados demasiados valores de inicialização %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Explanation: Na inicialização de uma array (definição da array e atribuição de valores aos seus vários elementos) existem mais valores de inicialização que elementos da array. Exemplo: N10 DEF INT OTTO[2,3]=(..., ..., mais de 6 valores)

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Verificar o programa NC se:
1. na definição da array o número de elementos da array (n,m) foram corretamente indicado (DEF INT FELDNAME[n,m] p.ex. um campo com 2 linhas e 3 colunas: n=2, m=3). 2. na inicialização a atribuição de valores foi corretamente efetuada (valores dos diversos elementos da array separados por vírgula, ponto decimal nas variáveis do tipo REAL)

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12261 [Canal %1:] Bloco %2 inicialização do %3 não permitida

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Explanation: As variáveis do tipo Frame não podem ser inicializadas durante a definição. Exemplo: DEF FRAME LOCFRAME = CTRANS(X,200)

Da mesma forma, não podem ser programado nenhum valor default para eixos durante a inicialização de campo através de SET no processamento do programa.

Uma instrução REDEF com PRLOC somente é permitida para dados de ajuste,

mas não para dados de máquina ou variáveis.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Executar a inicialização em um bloco separado, na parte de execução do programa: DEF FRAME LOCFRAME LOCFRAME = CTRANS(X,200)

Na aplicação para variáveis de eixos:

Substituir DEF AXIS AXIS_VAR [10] AXIS_VAR [5] = SET (X, , Y) por: DEF AXIS AXIS_VAR [10] AXIS_VAR [5] = X AXIS_VAR [7] = Y

Se REDEF ... INIRE, INIPO, INICF, PRLOC altera o comportamento de uma GUD, LUD etc., então o dado de máquina MD11270 $MN_DEFAULT_VALUES_MEM_MASK deve ser igual à 1.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12270 [Canal %1:] Bloco %2 nome da macro %3 já definido

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

%3 = String fonte do nome da Macro

Explanation: O nome da macro que deveria ser selecionado com a instrução DEFINE, já foi definida no comando como:

Nome da Macro

Palavra chave

Variável

Identificador configurado.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.

Selecionar a instrução DEFINE com outro nome de Macro.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12280 [Canal %1:] Bloco %2 comprimento máximo da Macro %3 excedido

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

%3 = String fonte

Explanation: A sequência de instruções no lado direito da macro deve ser limitada em 256 caracteres. Caso se tente definir uma sequência de caracteres maior (apenas possível através da entrada de dados V.24, visto que a comunicação entre o painel de operação e a NCK é limitada em 242 caracteres) o alarme é acionado.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.

As funções definidas na macro devem ser distribuídas por 2 Macros.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12290 [Canal %1:] Bloco %2 variável aritmética %3 não definida

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte da variável aritmética

Explanation: Só os Parâmetros R como variáveis aritméticas é que estão predefinidos. Todas as outras variáveis aritméticas têm de ser definidas antes da sua utilização com a instrução DEF. O número dos Parâmetros aritméticos é definido através dos dados de máquina. Os nomes têm de ser claros e não podem surgir mais nenhuma vez no comando (exceção: variável local).

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Determinar na parte de definição do programa a variável pretendida (ou na chamada do programa, no caso de uma variável global).

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12300 [Canal %1:] Bloco %2 Parâmetro Call-by-Reference ausente na chamada da subrotina %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Explanation: Na definição da subrotina foi indicado um parâmetro REF formal (parâmetro call-by-reference) ao qual não foi atribuído nenhum parâmetro atual para a chamada.
A atribuição é realizada na chamada da subrotina com base na posição do nome da variável e não com base no nome!
Exemplo:

```
Subrotina:     (2 parâmetros call-by-value X e Y,
          1 parâmetro call-by-reference Z)
PROC XYZ (INT X, INT Y, VAR INT Z)
 :
M17
ENDPROC
Programa principal:
N10 DEF INT X
N11 DEF INT Y
N11 DEF INT Z
 :
N50 XYZ (X, Y)    ; falta parâmetro REF Z
ou
N50 XYZ (X, Z)    ; falta parâmetro REF Z!
```

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Atribuir uma variável a todos os Parâmetros REF (Parâmetros call-by-reference) da subrotina na chamada. Aos Parâmetros formais 'normais' (Parâmetros call-by-value) não tem de ser atribuída nenhuma variável; padrão é '0'.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12310 [Canal %1:] Bloco %2 Parâmetro do eixo ausente no processo de chamada %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Explanation: Na chamada da subrotina falta um Parâmetro AXIS que segundo a declaração EXTERN deveria existir.
Com a instrução EXTERN, subrotinas definidas pelo usuário, é dado a 'conhecer' que elas possuem transferência de Parâmetros.
Processos sem transferência de Parâmetros não precisam de uma declaração EXTERN.
Exemplo:
Subrotina XYZ (com os Parâmetros formais):
PROC XYZ (INT X, VAR INT Y, AXIS A, AXIS B)
Instrução EXTERN (com os tipos de variáveis):
EXTERN XYZ (INT, VAR INT, AXIS, AXIS) Seleção da subrotina (com os Parâmetros atuais):
N10 XYZ (, Y1, R_TISCH)
Variável X ocupada com o valor 0
Variável Y é alimentada com o valor da variável Y1 e retorna o resultado ao programa que está chamando após a execução da subrotina
Variável A é alimentada com o eixo em R_TISCH
Variável B ausente!

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Programar o Parâmetro AXIS ausente Na chamada.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12320 [Canal %1:] Bloco %2 Parâmetro %3 não é uma variável

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Explanation: Uma constante ou o resultado de uma expressão matemática foi atribuído ao Parâmetro REF, em vez de uma variável na chamada da subrotina, muito embora somente identificadores de variáveis sejam permitidos.
Exemplos:
N10 XYZ (NAME_1, 10, OTTO) ou
N10 XYZ (NAME_1, 5 + ANNA, OTTO)

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Remover a constante ou o elemento matemático do bloco NC.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12330 [Canal %1:] Bloco %2 tipo do Parâmetro %3 incorreto

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Explanation: Na chamada de um processo (de uma subrotina) foi verificado que o tipo de parâmetro atual não é possível converter para o tipo de parâmetro formal. Existem 2 casos possíveis:

- Parâmetro call-by-reference: Os Parâmetros atuais e os Parâmetros formais têm de ser exatamente do mesmo tipo, p.ex.: STRING, STRING.

- Parâmetro call-by-value: Em princípio, os parâmetros atuais e os parâmetros formais podem ser diferentes, caso seja possível uma conversão. No caso presente, entretanto, os tipos não são compatíveis, p. ex.: STRING -> REAL.

Tipos de conversão:

- de REAL para: REAL:sim,INT:sim*,BOOL:sim1),CHAR:sim*,STRING:-,AXIS:-,FRAME: -
- de INT para: REAL:sim,INT: sim, BOOL:sim1), CHAR: se valor 0 ...255, STRING: -, AXIS: -, FRAME: -
- de BOOL para: REAL: sim, INT: sim, BOOL: sim, CHAR: sim, STRING: -, AXIS: -, FRAME: -
- de CHAR para: REAL: sim, INT:sim, BOOL: sim1), CHAR: sim, STRING:sim, AXIS: -,FRAME: -
- de STRING para: REAL: -,INT: -,BOOL:sim2), CHAR: somente se 1 caracter, STRING:sim, AXIS: -, FRAME: -
- de AXIS para: REAL: -, INT: -, BOOL: -, CHAR: -, STRING: -, AXIS:sim, FRAME: -
- de FRAME para: REAL:-, INT: -,BOOL: -, CHAR: -, STRING: -, AXIS: -,FRAME: sim

1) O valor <> 0 corresponde a TRUE, o valor == 0 corresponde a FALSE.

2) Comprimento de String 0 => FALSE, nos outros casos TRUE.

*) No caso da conversão de tipo de REAL para INT, valor fracionário >=0.5, são arredondados para cima, nos outros casos se arredonda para baixo.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.

Verificar os Parâmetros de transferência da chamada da subrotina e definir de acordo com a aplicação como Parâmetro call-by-value ou Parâmetro call-by-reference.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12340 [Canal %1:] Bloco %2 número de Parâmetros excessivo em %3

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

%3 = String fonte

Explanation: Na chamada de uma função ou de um processo (predefinidos ou definidos por operador) foram transferidos mais Parâmetros que os estabelecidos.

Funções e processos predefinidos: O número dos Parâmetros está memorizado na NCK.

Funções e processos definidos por operadores: A determinação do número de Parâmetros (através do tipo e nome) é feita na definição.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto. Verificar se foi selecionado o processo/função correta. Programar o número de Parâmetros de acordo com o processo/função.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12350 [Canal %1:] Bloco %2 Parâmetro %3 já não é mais possível

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

%3 = String fonte

Explanation: Ocorreu uma tentativa de transferir parâmetros atuais, embora os parâmetros de eixos anteriormente existentes não tivessem sido parametrizados. Na chamada de um processo ou de uma função pode ser suprimida a atribuição de parâmetros de eixos não mais necessários, desde que em seguida não sejam transferidos mais parâmetros. Exemplo: N10 FGROUP(X, Y, Z, A, B) ; no máx. possível 8 eixos. Parâmetros call-by-value posteriores seriam ocupados previamente com zero, visto que a atribuição dependente do espaço se perderia em virtude da falta dos parâmetros de eixos. Os eixos que possam ser suprimidos e os parâmetros subsequentes não aparecem nos processos e nas funções pré-definidas.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto. Nos processos e nas funções predefinidas devem ser removidos os Parâmetros que se seguem ou transferidos os Parâmetros de eixos anteriormente existentes. Nos processos e nas funções definidos por operadores, a transferência de Parâmetros deve ser programada segundo as instruções indicadas no manual de programação do fabricante da máquina.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12360 [Canal %1:] Bloco %2 dimensão do Parâmetro %3 incorreta

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Explanation: Deve-se verificar as seguintes possibilidades de erro:
- Parâmetro atual é uma array, mas o Parâmetro formal é uma variável
- Parâmetro atual é uma variável, mas o Parâmetro formal é uma array
- Parâmetros formais e atuais são arrays, contudo não com as dimensões acordadas.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto. Corrigir o programa de peças da NC de acordo com a causa de erro a indicada.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12370 [Canal %1:] Bloco %2 faixa de valores excedida em %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Explanation: Uma variável foi inicializada com valores fora da faixa permitida, na inicialização do bloco. A definição de variáveis globais de programa só é permitida em blocos especiais de inicialização, podendo ser-lhes atribuída uma gama de valores.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Remover a indicação da faixa de valores (começa com a palavra-chave OF) ou definir no bloco de inicialização a variável como variável global e atribuir-lhe uma gama de valores.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12380 [Canal %1:] Bloco %2 capacidade máxima de memória excedida

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: As definições de dados deste bloco não podem ser realizadas, pois a memória máxima disponível para a disponibilização dos dados está esgotada, ou porque o módulo de dados não pode suportar mais nenhum dado.

O alarme também pode aparecer quando várias chamadas de subrotinas são executadas consecutivamente, sem que seja gerado um bloco com efeito sobre a máquina (movimento, tempo de espera, função M).

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Por favor entre em contato com a área de manutenção. Reduzir o número de variáveis, diminuir os campos ou aumentar a capacidade de memória dos dados.

- Caso sejam introduzidas novas definições de Macros -> Aumentar o dado de máquina MD18160 $MN_MM_NUM_USER_MACROS

- Caso sejam introduzidas novas definições GUD -> Verificar o dado de máquina MD18150 $MN_MM_GUD_VALUES_MEM, MD18130 $MN_MM_NUM_GUD_NAMES_CHAN, MD18120 $MN_MM_NUM_GUD_NAMES_NCK

- Caso o erro seja verificado durante a execução de um programa NC com definições LUD, ou na utilização de ciclos (contar os Parâmetros como variável LUD dos ciclos), deve-se verificar os seguintes dados de máquina:

MD28040 $MC_MM_LUD_VALUES_MEM,

MD18242 $MN_MM_MAX_SIZE_OF_LUD_VALUE,

MD18260 $MN_MM_LUD_HASH_TABLE_SIZE,

MD28020 $MC_MM_NUM_LUD_NAMES_TOTAL,

MD28010 $MC_MM_NUM_REORG_LUD_MODULES

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12390 [Canal %1:] Bloco %2 tipo de valor inicial para %3 não pode ser convertido

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

%3 = String fonte

Explanation: Na inicialização foi atribuído um valor a uma variável, que não corresponde ao tipo da variável e também não pode ser convertido para o tipo de dados da variável.

Tipos de conversões:

- de REAL para REAL: não, INT: sim1), BOOL: sim, CHAR: sim2), STRING: -

- de INT para REAL: sim, INT: não, BOOL: sim, CHAR: sim2), STRING: -

- de BOOL para REAL: sim, INT: sim, BOOL: não, CHAR: sim, STRING: -

- de CHAR para REAL: sim, INT: sim, BOOL: sim, CHAR: não, STRING: sim

- de STRING para REAL: -, INT: -, BOOL: sim, CHAR: sim3), STRING: não

1) O valor <>0 corresponde a TRUE, o valor ==0 corresponde a FALSE.

2) Comprimento da String 0 => FALSE, nos outros casos TRUE

3) Quando há somente 1 caractere

Não é possível efetuar conversões do tipo AXIS e FRAME para os tipos AXIS e FRAME.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.

- Definir o tipo de variável de forma a que possa ser atribuído o valor de inicialização, ou

- Selecionar o valor de inicialização segundo a definição da variável.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12400 [Canal %1:] Bloco %2 elemento da array %3 não existe

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Explanation: As seguintes causas são possíveis:
- Lista de índices não permitida; falta um índice de eixo
- O índice da array não condiz com a definição da variável
- Tentou-se o acesso a uma variável na inicialização da array mediante SET ou REP (não é acesso padrão). Acesso único a caracteres, acesso parcial a frames, índices suprimidos não são possíveis.

Na inicialização desta array foi endereçado um elemento não existente.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Inicialização da array: Verificar o índice da array do elemento endereçado. O primeiro elemento da array tem o índice [0,0], o segundo [0,1] etc. O índice da array do lado direito (índice de colunas) é incrementado em primeiro lugar.
Na segunda linha o 4º elemento é endereçado com o índice [1,3] (Os índices começam por zero).
Definição da array: Verificar o tamanho da array. O 1º dígito reproduz o número dos elementos na primeira dimensão (número de linhas), o 2º dígito reproduz o número de elementos na segunda dimensão (número de colunas).
Um campo com duas linhas e 3 colunas tem de ser definido com a indicação [2,3].

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12410 [Canal %1:] Bloco %2 tipo de índice incorreto em %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Explanation: Na atribuição de um valor a um elemento de uma variável da array, o índice da array foi indicado de forma não permitida.
Como índices da array (entre colchetes) são apenas permitidos:
- Denominadores de eixo, desde que a variável da array tenha sido definida como tipo de dados FRAME.
- Valores integrais em outros tipos de dados.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto. Corrigir os índices do elemento da array em conformidade com a definição da variável ou definir a variável da array de forma diferente.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12420 [Canal %1:] Bloco %2 identificador %3 muito longo

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O símbolo a definir ou o destino de salto indicado tem um nome maior que os 32 caracteres permitidos.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto. O símbolo a definir ou o endereço de salto nas mudanças de programa (Label) deve ser selecionado em conformidade com as especificações do sistema, isto é, o nome tem de começar por duas letras (mas a primeira não pode ser $") e pode no máximo ser composto por 32 caracteres.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12430 [Canal %1:] Bloco %2 Índice indicado não é válido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Na especificação de um índice de Array (na definição da array) foi utilizado um índice, que se encontra fora da área permitida.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto. Indicar um índice de array dentro da área permitida. Gama de valores por dimensão da array: 1 - 32 767.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12440 [Canal %1:] Bloco %2 número máximo de Parâmetros formais foi excedido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Na definição de um processo (de uma subrotina) ou de uma instrução EXTERN foram indicados mais de 127 Parâmetros formais.
Exemplo: PROC ABC (FORMPARA1, FORMPARA2, ... FORMPARA127, FORMPARA128, ...) EXTERN ABC (FORMPARA1, FORMPARA2, ... FORMPARA127, FORMPARA128, ...)

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto. Deve-se verificar se todos os Parâmetros têm de ser de fato transferidos. Caso assim seja, pode-se reduzir os Parâmetros formais utilizando variáveis globais ou Parâmetros R, ou ainda juntar os Parâmetros do mesmo tipo em uma Array e transferi-los desta forma.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12450 [Canal %1:] Bloco %2 label definido repetidamente

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Já existe o Label deste bloco.
Caso compilarmos o programa NC off-line, todo o programa será processado, bloco a bloco. Durante este processo todos os labels duplicados são reconhecidos; o que no caso de uma compilação on-line não se torna necessário. (Nesse caso é compilado apenas o programa atual, isto é, as ramificações do programa que não vão correr no momento, também não serão levadas em consideração e podem, por conseguinte, apresentar erros de programa).

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com o Softkey PROGRAMM KORREKT a função 'Bloco de correção'. O indicador de correção posiciona-se no bloco em que o Label indicado aparece pela segunda vez.. Procurar com o editor no programa de peças onde o label surge pela primeira vez e alterar um dos dois nomes.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12460 [Canal %1:] Bloco %2 Número máximo de símbolos com %3 excedido

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

%3 = String fonte

Explanation: Foi excedido o número máx. de definições de variáveis (GUD, LUD), definições de macro, programas de ciclo e parâmetros de ciclo (instrução PROC) que é possível de ser armazenada no sistema de arquivos do comando.

Se o alarme ocorre junto com o alarme 15175, então não há memória suficiente para o processamento das definições de programa de ciclo (instrução PROC).

Se o alarme ocorre junto com o alarme 15180, então neste alarme pode ser consultado o nome do arquivo (INI ou DEF) que gerou o erro.

(Listagem dos nomes dos arquivos INI e seus significados -> veja a documentação do alarme 6010)

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Normalmente reduzir o número de simbólicos no bloco afetado. (eventualm. com o uso de Array ou de parâmetros R), ou adaptar os respectivos dados de máquina (veja a seguir).

MD28020 $MC_MM_NUM_LUD_NAMES_TOTAL com erro no LUD blocos (isto é, se no programa de peça foram feitas mais definições de variáveis que o MD permite)

Os módulos de dados GUD podem provocar erros durante o processo de transferência de dados 'initial.ini download' (p. ex. colocação em funcionamento em série) ou através da ativação seletiva via serviço, PI service PI _N_F_COPY (ativar GUD através do HMI). Se o alarme 15180 faz referência a um arquivo de definições GUD, os dados de máquina MD18120 $MN_MM_NUM_GUD_NAMES_NCK ou MD18130 $MN_MM_NUM_GUD_NAMES_CHAN foram configurados com um valor muito pequeno.

As macros são carregadas com POWER ON/NCK-RESET ou seletivamente via serviço PI _N_F_COPY (ativar macro através do HMI). Caso o alarme 15180 faça referência a um arquivo de definições de macro, o dado de máquina MD18160 $MN_MM_NUM_USER_MACROS foi configurado com um valor muito pequeno.

As definições de programa de ciclo (instrução PROC) são recarregadas com POWER ON/NCK-RESET. Em caso de erro o parâmetro %3 pode ser consultado para verificar se o nome do programa de ciclo provoca o erro - neste caso o valor do dado de máquina MD18170 $MN_MM_NUM_MAX_FUNC_NAMES deverá ser aumentado, ou para verificar se o nome de um parâmetro de chamada de ciclo provoca o erro - neste caso o valor do dado de máquina MD18180 $MN_MM_NUM_MAX_FUNC_PARAM deverá ser aumentado.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12470 [Canal %1:] Bloco %2 função G %3 desconhecida

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

%3 = String fonte

Explanation: Com a programação indireta de função G, um número de grupo inválido ou não permitido foi programado. Número de grupos permitidos vão de 1 a 5. No bloco indicado foi programada uma função G não definida. Apenas são verificadas as funções G ' verdadeiras', que começam com o endereço G, p. ex. G555. Funções G 'designadas ' (a qual foi atribuído um nome) tais como CSPLINE, BRISK e outras, são interpretadas como nomes de subrotinas.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto. Com ajuda do manual de programação do fabricante da máquina deve-se definir se a função G indicada não existe na realidade ou se não está disponível, ou ainda se foi efetuada uma reconfiguração de uma função G standard (uma introdução via OEM). Remover a função G do programa de peças ou programar as funções de acordo com o manual de programação do fabricante da máquina.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12475 [Canal %1:] Bloco %2 número da função G %3 inválido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do código G

Explanation: Um número de função G não permitido (3 Parâmetros) foi programado para um grupo G com programação indireta de código G. Somente os números de funções G indicadas no manual 'Programação básica', sessão 12.3 'Lista de funções G/condições de avanço' são permitidos.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir programa de peças

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12480 [Canal %1:] Bloco %2 subrotina %3 já foi definida

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Explanation: O nome utilizado na instrução PROC ou EXTERN já foi definido em uma outra descrição de chamada (p.ex. para ciclos).
Exemplo:
EXTERN CYCLE85 (VAR TYP1, VAR TYP2, ...)

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto. Deve-se selecionar um nome de programa que ainda não tenha sido utilizado como denominador. (Teoricamente também se poderia adaptar a declaração de Parâmetros da instrução EXTERN a subrotina já existente, para evitar o desencadeamento do alarme. No entanto teria-se duplamente uma definição exatamente idêntica).

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12481 [Canal %1:] Bloco %2 atributo de programa %3 não permitido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Explanation: O atributo utilizado na instrução PROC não é permitido no atual modo de operação.
Por exemplo, em um ciclo tecnológico não pode ser utilizado o atributo SAVE.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Ativar a tecla NC-Stop e selecionar a função "Bloco de correção" com a softkey PROGRAMA CORRETO. O ponteiro de correção posiciona-se sobre o bloco incorreto. Em seguida remover o atributo de programa não permitido.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12490 [Canal %1:] Bloco %2 nível de permissão de acesso %3 não foi definido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Explanation: A autorização de acesso desejada não foi definida. O nível de proteção desejado está além da variação de valor permitida ou não é permitido alterar o nível de proteção.

O nível de proteção pode ser alterado somente se:

1. O nível de proteção atual for igual ou superior ao nível originalmente definido, e

2. O novo nível de proteção será abaixo do originalmente estabelecido.

O alarme também ocorre se a autorização de acesso for alterada para um bloco de dados de usuário que não está disponível.

Os valores numéricos mais altos representam os níveis de proteção inferiores. Os 4 níveis superiores (de 7 a 4) correspondem às posições do interruptor, e os 4 níveis superiores estão associados a 4 senhas.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.

- utilizar a instrução REDEF apenas no bloco INITIAL_INI
- colocar a chave de proteção (no painel de operação) pelo menos no mesmo nível da variável de maior nível
- programar o nível de proteção dentro da área de valores permitida
- programar níveis de proteção novos apenas inferiores aos valores antigos

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12495 [Canal %1:] Bloco %2 Alteração da classe de dados (definição) %3 não é permitido aqui.

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

%3 = Classe de dados

Explanation: Não é possível alterar a classe de dados no arquivo ACCESS ou a definição na GUD (para o nome do arquivo ver alarme 15180)

A prioridade de novas classes de dados só podem ser menor ou igual aos arquivos de definições. Isto significa que DCS deve apenas ser programado em SGUD (SACCESS), DCM não em UGUD e GUD9 (UACCESS), DCM não em GUD9. DCI é permitido em todos os arquivos de GUD e ACCESS.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Programar a classe de dados das áreas permitidas para este arquivo ACCESS ou GUD.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12500 [Canal %1:] Bloco %2 não utilizar %3 neste bloco

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

%3 = String fonte

Explanation: A palavra-chave indicada não pode ser utilizada neste tipo de bloco e neste local (são designados por blocos todos os arquivos da NCK).

Tipo de blocos:

Bloco de programas

contém um programa principal ou uma subrotina

Bloco de dados

contém definições de Macros ou de variáveis e eventualmente uma função M, H ou E

Bloco de inicialização

contém apenas os elementos de linguagem selecionados para a inicialização de dados

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.

Remover deste bloco o elemento de linguagem indicado (palavra-chave) juntamente com os respectivos Parâmetros e inserir no bloco previsto para tal.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12510 [Canal %1:] Bloco %2 demasiados dados de máquina %3

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

%3 = Símbolo fonte.

Explanation: No programa de peças, no arquivo de dados de máquina (..._TEA) e no arquivo de inicialização (..._INI) podem ser utilizados no máximo 5 dados de máquina por bloco.

Exemplo:

```
N ...
N 100 $MN_OVR_FACTOR_FEEDRATE [10] = 15,
    $MN_OVR_FACTOR_FEEDRATE [11] = 20
N ...
```

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.

- Dividir o bloco do programa de peças em vários blocos.
- Utilizar eventualmente variáveis locais para o armazenamento de resultados intermediários.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12520 [Canal %1:] Bloco %2 demasiados Parâmetros de ferramenta %3

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

%3 = Símbolo fonte.

Explanation: No programa de peças, no arquivo de correção de ferramentas (..._TOA) e no arquivo de inicialização (..._INI) podem ser utilizados no máximo 5 Parâmetros de correção de ferramentas por bloco.

Exemplo:

```
N ...
N 100    $TC_DP1 [5,1] = 130, $TC_DP3 [5,1] = 150.123,
   $TC_DP4 [5,1] = 223.4, $TC_DP5 [5,1] = 200.12,
   $TC_DP6 [5,1] = 55.02
N ...
```

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.

- Dividir o bloco do programa de peças em vários blocos.
- Utilizar eventualmente variáveis locais para o armazenamento de resultados intermediários.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12530 [Canal %1:] Bloco %2 índice inválido em %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Explanation: Nas definições de macros tentou-se definir como denominador da macro uma função G superior a 3 dígitos ou uma função M superior a 2 dígitos.
Exemplo:

```
_N_UMAC_DEF     DEFINE G4444 AS G01 G91 G1234
                DEFINE M333 AS M03 M50 M99
                 :
                M17
```

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Alterar a definição da macro de acordo com o manual de programação.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12540 [Canal %1:] Bloco %2 bloco muito longo ou demasiado complexo

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O comprimento máximo interno de um bloco não pode ultrapassar os 256 caracteres após o processamento de Translator. Após a edição de p. ex. diversas macros no bloco ou encadeamento múltiplo, este limite pode ser ultrapassado.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Dividir o bloco do programa em vários blocos parciais.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12550 [Canal %1:] Bloco %2 nome %3 não é conhecido ou não está definido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Símbolo fonte.

Explanation: O identificador exibido não é conhecido ou não foi definido antes do uso.
Um identificador definível pode ser:
Uma macro, GUD, LUD, nome de programa ou um parâmetro de programa

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Ativar a tecla NC-Stop e selecionar a função "Bloco de correção" com a softkey CORREÇÃO DE PROGRAMA. O ponteiro de correção posiciona-se sobre o bloco incorreto.
- corrigir o nome usado (erro ortográfico)
- verificar a definição das variáveis, subrotinas e macros
- declarar a subrotina com EXTERN, carregar a subrotina no diretório SPF
- verificar a definição de interfaces da subrotina
- Veja também MD10711 $MN_NC_LANGUAGE_CONFIGURATION.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12551 [Canal %1:] Bloco %2 ação sincronizada do movimento: %3 função não disponível

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID

Explanation: Ação sincronizada do movimento: esta função não está disponível para o sistema.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: - Corrigir o nome utilizado (erro de escrita)
- Usar um nível mais elevado de sistema de software para funções reduzidas
- Verificar as definições das variáveis, subrrotinas e macros
- Declarar uma subrrotina com EXTERN; carregar a subrrotina no SPF-Dir
- Verificar a definição da interface da subrrotina

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12552 [Canal %1:] Bloco %2 ferramenta/magazine OEM com Parâmetros não definidos. Opcional não está presente.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: A variável de sistema programada $TC_...Cx não é conhecida no comando.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Corrigir o nome utilizado (erro de leitura)
- $TC_DPCx, $TC_TPCx, $TC_MOPCx, $TC_MAPCx, $TC_MPPCx, $TC_DPCSx, $TC_TPCSx, $TC_MOPCSx, $TC_MAPCSx, $TC_MPPCSx, com x=1, ...10
- Estes são os Parâmetros OEM do magazine de ferramentas. Os correspondentes valores dos dados de máquina são < 10, ou o opcional 'Parâmetros TM OEM', não foram colocados.
- Use número de Parâmetros corretos, ou se o nome não puder ser trocado corrigir o dado de máquina (veja MD18096 $MN_MM_NUM_CC_TOA_PARAM, ... MD18206 $MN_MM_NUM_CCS_TOA_PARAM, ...)
- Verifique o opcional (o dado de máquina é efetivo somente com o opcional habilitado).

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12553 [Canal %1:] Bloco %2 nome %3 Opção/função não está ativa

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Símbolo fonte.

Explanation: A opção (se MD10711 $MN_NC_LANGUAGE_CONFIGURATION = 1) e a função NC (se MD10711 $MN_NC_LANGUAGE_CONFIGURATION = 3),
pertencente a este comando de linguagem, não está ativa.
Porém o nome do comando de linguagem é conhecido;
Cada programação deste comando de linguagem é rejeitada com este alarme.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Ativar a tecla NC-Stop e selecionar a função "Bloco de correção" com a softkey CORREÇÃO DE PROGRAMA. O ponteiro de correção posiciona-se sobre o bloco incorreto.
- Corrigir o nome usado (em caso de erro ortográfico)
- Ativar a função NC (se foi programado um comando de linguagem de uma função inativa).
- Habilitar a opção necessária (se foi programado um comando de linguagem de uma opção não habilitada).

Veja também MD10711 $MN_NC_LANGUAGE_CONFIGURATION.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12554 [Canal %1:] Bloco %2 Falta ciclo de substituição %3 para o procedimento pré-definido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do ciclo

Explanation: O ciclo de substituição que deve ser chamado no lugar do procedimento pré-definido não está disponível / não é reconhecido no comando.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Ativar a tecla NC-Stop e selecionar a função "Bloco de correção" com a softkey CORREÇÃO DE PROGRAMA. O ponteiro de correção posiciona-se sobre o bloco incorreto.
- corrigir o nome usado do procedimento pré-definido (erro ortográfico)
- ou carregar o ciclo de substituição em um dos diretórios de ciclos (+ partida a quente)
- ou definir o bit de dados de máquina para o procedimento pré-definido no MD11754 $MN_COUPLE_CYCLE_MASK em 0 para que o procedimento pré-definido possa ser executado novamente

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12555 [Canal %1:] Bloco %2 função não disponível (identificação %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = ID fino

Explanation: O identificador não está disponível para este sistema.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Ativar a tecla NC-Stop e selecionar a função "Bloco de correção" com a softkey "Correção de Programa". O ponteiro de correção posiciona-se sobre o bloco incorreto.
- Corrigir o nome usado (erro ortográfico)
- Para funções mínimas utilizar um software de sistema mais atual
- Verificar a definição das variáveis, subrotinas e macros
- Declarar a subrotina com EXTERN, carregar a subrotina no diretório SPF
- Verificar a definição de interface da subrotina

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12556 [Canal %1:] Bloco %2 nome %3 Nome conhecido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Símbolo fonte.

Explanation: O nome do símbolo a ser criado faz parte do escopo de linguagem do NC e por isso já é conhecido. Mesmo que a função NC não esteja ativa, este nome não pode ser usado para GUDs, macros e definições PROC.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Ativar a tecla NC-Stop e selecionar a função "Correção de Bloco" com a softkey "Correção de Programa". O ponteiro de correção posiciona-se sobre o bloco incorreto.
- Corrigir o nome usado (erro ortográfico)
- Com o dado de máquina MD10711 $MN_NC_LANGUAGE_CONFIGURATION = 2 ou 4 são criados apenas os comandos de linguagem, cuja opção foi feita
ou das funções que estiverem ativas

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12560 [Canal %1:] Bloco %2 valor programado %3 fora dos limites permitidos

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Explanation: Na atribuição de um valor foi ultrapassada a gama de valores permitida do tipo de dados.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Pressionar a tecla NC Stop e selecionar a função "Correção de bloco" com a softkey PROGRAM CORRECT. O indicador de correção se posiciona no bloco incorreto.
Atribuir valor dentro da faixa de valores dos vários tipos de dados, ou se necessário, usar um outro tipo para aumentar o tamanho da faixa de valores, por ex. INT ->REAL.
Faixas de valores dos vários tipos de variáveis :
- REAL: Propriedade: Número fracional com ponto decimal, faixa de valores: +/-(2.2*10e-308 ... 1.8*10e308)
- INT: Propriedade: Números inteiros com sinais, faixa de valores: -2147483648 ... +2147483647
- BOOL: Propriedade: Valor verídico FALSE, TRUE, faixa de valores: 0 ou 1
- CHAR: Propriedade: 1 Caractere ASCII, faixa de valores: 0 ...255
- STRING: Propriedade: Sequência de caracteres (extensão máx. depende da variável), faixa de valores: 0 ... 255
- AXIS: Propriedade: Endereços de eixos, faixa de valores: Apenas nomes de eixos
- FRAME: Propriedade: Informações geométricas, faixa de valores: ---

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12570 [Canal %1:] Bloco %2 demasiadas ações síncronas de movimento em %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Símbolo fonte.

Explanation: Em um bloco de sincronismo de movimento são permitidas no máximo 16 ações.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Diminuir o número das ações programadas.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12571 [Canal %1:] Bloco %2 não utilizar %3 em ações síncronas de movimento

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Símbolo fonte.

Explanation: O comando de programa %3 pré-definido que foi especificado é um bloco com ação de sincronização de movimento inválida. Ele poderá estar sozinho em um bloco 'normal'.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Alterar o programa.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12572 [Canal %1:] Bloco %2 %3 somente válido na ação de sincronização do movimento

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Símbolo fonte.

Explanation: O comando de programa %3 pré-definido que foi especificado está válido somente em blocos com ação de sincronização de movimento. Ele não poderá estar sozinho em um bloco 'normal'.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Alterar o programa.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12573 [Canal %1:] Bloco %2 movimento das ações síncronas: Parâmetro Call-By-Reference não permitido %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = área do texto de origem

Explanation: Parâmetros Call-By-Reference (palavra-chave VAR) não são possíveis em ciclos tecnológicos.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir a instrução PROC do ciclo tecnológico.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12580 [Canal %1:] Bloco %2 parametrização inváida %3 em ações síncronas de movimento

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Símbolo fonte.

Explanation: A variável indicada não pode ser escrita em uma ação síncrona de movimento. Só são permitidas variáveis selecionadas. p.ex.. DO $AA_IW[X]=10 não é permitido

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Por favor, informe o pessoal/departamento de service autorizado.
Alterar programa de peças.
Em uma ação síncrona de movimento só são permitidas determinadas variáveis.
p.ex. $AA_IM, $AC_DTGPB

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12581 [Canal %1:] Bloco %2 acesso de leitura não permitido a %3 em ações síncronas de movimento

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

%3 = Símbolo fonte.

Explanation: Em uma ação síncrona de movimento, a variável indicada não deve ser escrita como uma variável a ser lida on-line, isto é,:

A variável indicada não deve ser programada como Parâmetro de avaliação on-line de um procedimento síncrono. Apenas variáveis selecionadas são permitidas, isto é, WHEN $AA_OVR == 100 DO....

Em uma ação de movimento síncrono, a variável indicada não deve ser usada como uma variável $$, isto é, QUANDO $AA_IM[X] >= $$P_AD[1] faça ...FAÇA $AC_VC = $$P_F

A variável indicada não pode ser programada como um parâmetro de validação online de um procedimento síncrono, isto é, DO SYNFCT(1, $AC_PARAM[0], $SA_OSCILL_REVERSE_POS2[Z])

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Alterar o programa.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12582 [Canal %1:] Bloco %2 índice da array %3 com erro

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

%3 = Símbolo fonte.

Explanation: Em ações síncronas de movimento as varáveis $A ou $V são interpretadas em tempo real, i.é. no ciclo de interpolação. Todas as outras variáveis (p.ex. variáveis específicas do usuário) são calculadas, como de costume, na preparação de bloco. Não é permitido indexar o índice de uma variável para a preparação de bloco com uma variável de tempo real.

Exemplo:

DEF INT INPUT[3]

WHEN $A_IN[1] == INPUT[$A_INA[1]] DO ...

A variável INPUT definida localmente não pode ser indexada com uma variável de tempo real.

Correção do programa:

WHEN $A_IN[1] == $AC_MARKER[$A_INA[1]] DO ....

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Alterar programa: Utilize variáveis de tempo real.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12583 [Canal %1:] Bloco %2 variável %3 não é uma variável de sistema

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

%3 = Símbolo fonte.

Explanation: Nas ações síncronas de movimento do lado esquerdo da comparação, no caso de uma variável atribuída, como variável de entrada e de resultado de SYNFCT assim como variável de entrada em PUTFTOCF só são permitidas variáveis de sistema especiais. Neste caso é possível um acesso síncrono de tempo real. A variável programada não é uma variável de sistema.

Exemplo:

DEF REAL OTTO, BERTA[2] DO SYNFCT(2,OTTO, $MN_...); variáveis locais ou dados de máquina não são; permitidos como Parâmetros em SYNFCT.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Alterar programa. de peças. Variáveis locais ou dados de máquina não são permitidos como Parâmetros em SYNFCT.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12584 [Canal %1:] Bloco %2 variável %3 não pode ser lida sincronamente com movimento

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Símbolo fonte.

Explanation: Em ações síncronas de movimento, do lado esquerdo da comparação, como variável de entrada de SYNFCT, assim como variável de entrada em PUTFTOCF só são permitidas variáveis especiais. Nestas é permitido um acesso na forma de movimento síncrono.
Exemplo:
PUTFTOCF(1, $AA_OVR, 2, 1, 2)
A variável $AA_OVR não é permitida.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Alterar programa de peças. Para as funções SYNFCT e PUTFTOCF só são permitidas determinadas variáveis. P.ex. $AC_DTGPW

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12585 [Canal %1:] Bloco %2 variável %3 não pode ser alterada na forma de movimento síncrono

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Símbolo fonte.

Explanation: Na atribuição em ações síncronas de movimento e em variáveis de resultados de SYNFCT só são permitidas variáveis especiais. Nestas é possível um acesso síncrono de tempo real.
Exemplo:
WHEN $AA_IM[AX1]>= 100 DO $AC_TIME=1000. A variável $AC_TIME, (tempo do início do bloco) não pode; ser descrita

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Alterar programa de peças. Para a função SYNFCT só são permitidas determinadas variáveis nas quais é possível um acesso síncrono de tempo real.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12586 [Canal %1:] Bloco %2 ação síncrona de movimento: conflito de tipo na variável %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Símbolo fonte.

Explanation: Conversão de tipo não é possível para variáveis on line $A... ou $V... as quais são avaliadas ou programadas no ciclo de interpolação. Apenas variáveis do mesmo tipo podem ser usadas juntas em operações lógicas ou atribuídas entre elas.
Exemplo 1:
WHENEVER $AA_IM[X] > $A_IN[1] DO ...
Uma variável on-line do tipo REAL (valor real) não pode ser comparada a uma variável do tipo BOOL (entrada digital)
A operação é possível se a seguinte mudança é feita:
WHENEVER $AA_IM[X] > $A_INA[1] DO ...
Exemplo 2:
WHENEVER ... DO $AC_MARKER[1]=$AA_IM[X]-$AA_MM[X
Melhoria:
WHENEVER ... DO $AC_PARAM[1]=$AA_IM[X]-$AA_MM[X]

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Alterar programa de peças: Utilizar variáveis do mesmo tipo.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12587 [Canal %1:] Bloco %2 ação síncrona de movimento: operação/função %3 não permitida

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Operador / função

Explanation: A função / operador indicado não é admitida para o encadeamento de variáveis de tempo real em ações síncronas de movimento. Admissíveis são os seguintes operadores / funções:
- == >= <= > < <> + - * /
- DIV MOD
- AND OR XOR NOT
- B_AND B_OR B_XOR B_NOT
- SIN COS TAN ATAN2 SQRT POT TRUNC ROUND ABS EXP LNX SPI

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12588 [Canal %1:] Bloco %2 ação síncrona de movimento: endereço %3 não permitido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Endereço

Explanation: - O endereço indicado não pode ser programado em ações síncronas de movimento. Exemplo: ID = 1 WHENEVER $A_IN[1]==1 DO D3
- O ângulo de corte da ferramenta não pode ser alterado a partir de ações síncronas de movimento.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12589 [Canal %1:] Bloco %2 ação síncrona de movimento: variável %3 não permitida com ID modal

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Nome de variável

Explanation: A ID modal em ações síncronas de movimento não pode ser formada por uma variável online.
Exemplos:
ID=$AC_MARKER[1] WHEN $a_in[1] == 1 DO $AC_MARKER[1] = $AC_MARKER[1]+1
Isto pode ser corrigido de maneira seguinte:
R10 = $AC_MARKER[1]
ID=R10 WHEN $a_in[1] == 1 DO $AC_MARKER[1] = $AC_MARKER[1]+1
A ID de uma ação síncrona é sempre fixa e não pode ser alterada no ciclo de interpolação

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Alterar programa de peças. Substitua a variável on-line por uma variável aritmética.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12590 [Canal %1:] Bloco %2 dados globais do usuário não podem ser criados

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Os dados globais do usuário não podem ser criados porque o bloco de dados do usuário para estes dados globais do usuário não estão disponíveis.
O número de blocos de dados globais do usuário é definido em MD18118$MN_MM_NUM_GUD_MODULES.
Aqui, _N_SGUD_DEF corresponde ao bloco 1, _N_MGUD_DEF ao bloco 2, _N_UGUD_DEF ao bloco 3, _N_GUD4_DEF ao bloco 4 etc.
No diretório _N_DEF_DIR há um arquivo com definições para dados globais do usuário, o número do bloco que é maior que o número de blocos fornecidos no MD.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Por favor, informe o pessoal autorizado/departamento de service. Aumente o dado de máquina MD18118 $MN_MM_NUM_GUD_MODULES.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12600 [Canal %1:] Bloco %2 checksum de linha inválido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco

Explanation: No processamento de um arquivo INI ou de um arquivo TEA foi identificada uma linha com checksum incorreta.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o arquivo INI ou o MD e elaborar um novo arquivo INI (via 'upload').

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

12610 [Canal %1:] Bloco %2 O acesso de caractere individual com o parâmetro Call-By-Reference não é possível %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Explanation: Tentou-se acessar um caractere individual via um Parâmetro Call-By-Reference.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Armazenar temporariamente e transferir os caracteres individuais nas variáveis CHAR definidas por usuário.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12620 [Canal %1:] Bloco %2 O acesso de caractere individual nesta variável não é possível %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Explanation: A variável não é definida pelo usuário. O acesso a caracteres individuais só é permitido para variáveis definidas pelo usuário (LUD/GUD).

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Armazenar temporariamente o caractere individual em variável definida pelo usuário do tipo STRING, processá-la e então salvá-la de volta.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12630 [Canal %1:] Bloco %2 skip / label não permitido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco

Explanation: Blocos com estruturas de comando (FOR, ENDIF, etc.) não podem ser ignorados e não podem conter labels.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir programa de peças: Criar a função skip com comando IF. Escrever o label isoladamente no bloco antes do bloco da estrutura de comando.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12640 [Canal %1:] Bloco %2 conflito do encadeamento nas estruturas de comando

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco

Explanation: Erro no processamento do programa: estruturas abertas de controle (IF-ELSE-ENDIF, LOOP-ENDLOOP etc.) não foram concluídas ou não há um início de laço para o fim do laço programado.
Exemplo:
LOOP ENDIF ENDLOOP

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças de forma a que todas as estruturas de comando abertas possam ser concluídas.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

12641 [Canal %1:] Bloco %2 nível máximo de encadeamento excedido nas estruturas de comando

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco

Explanation: O nível máximo de encadeamento de estruturas de comando (IF-ELSE-ENDIF, LOOP-ENDLOOP etc.) foi ultrapassado. O nível máximo de encadeamento atualmente é 8.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças. Se necessário transferir partes para uma subrotina.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

12650 [Canal %1:] bloco %2 eixo %3 nome diferente no canal %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Símbolo fonte.
%4 = Número do canal com definição de eixo diferente

Explanation: Nos ciclos que são pré-processados na inicialização, somente os geométricos e os de eixos de canal que existam em todos os canais, com o mesmo nome podem ser utilizados. O denominador de eixo encontra-se em diversos canais com diversos índices de eixos.
A definição dos denominadores de eixos é efetuada através dos dados de máquina MD20060 $MC_AXCONF_GEOAX_NAME_TAB e MD20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB. Exemplo: C no canal 1 é o primeiro eixo de canal e no canal 2 é o quinto eixo de canal.
Caso seja utilizado um denominador de eixo C em um ciclo que seja previamente processado na inicialização, o alarme será ativado.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: 1. Alterar os dados de máquina. Os denominadores de eixos geométricos e para os eixos de canal devem ser iguais em todos os canais. Exemplo: Os eixos geométricos são designados em todos os canais por X, Y, Z. Em seguida também podem ser programados diretamente em ciclos previamente processados.
PROC BOHRE G1 Z10 F1000 M17 ou
2. Não programar diretamente o eixo no ciclo, mas defini-lo como Parâmetro do tipo Axis. Exemplo: Definição de ciclos:
PROC BOHRE (AXIS BOHRACHSE) G1 AX[BOHRACHSE]=10 F1000 M17
3. Chamada a partir do programa principal:
BOHRE(Z)

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

12660 [Canal %1:] Bloco %2 ação síncrona de movimento: variável %3 reservada para ações síncronas de movimento e ciclos tecnológicos

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Nome de variável

Explanation: A variável exibida só pode ser utilizada em ações síncronas de movimento ou em ciclos tecnológicos. P.ex. '$R1' pode encontrar-se somente em ações síncronas de movimento. No programa de peças normal, Parâmetros R são programados com R1.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Remedy: Corrigir o programa de peças.
Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12661 [Canal %1:] Bloco %2 ciclos tecnológicos %3: não é possível uma outra chamada de subrotina

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Nome da chamada de ciclos tecnológicos
Explanation: Em um ciclo tecnológico, não é possível chamar uma subrotina ou um outro ciclo tecnológico.
Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Remedy: Corrigir o programa de peças.
Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12700 [Canal %1:] Bloco %2 programação de definição de contorno não permitida com uma subrotina modal ativa

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explanation: No modo de linguagem externa, um bloco foi programado com definição de contorno e um ciclo modal está ativo ao mesmo tempo. Devido ao endereçamento programado não estar claro (ex.: R = definição do raio do contorno ou plano de retorno para ciclos de furação) a programação de definição de contorno não deve ser utilizada quando um ciclo modal estiver ativo.
Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Remedy: Corrigir o programa de peças.
Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12701 [Canal %1:] Bloco %2 tipo de interpolação ilegal para o contorno ativo

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explanation: Em um bloco de definição de contorno, G01 não está ativo como função de interpolação. Em um bloco de definição de contorno, a interpolação linear sempre tem que ser selecionada com G01. G00, G02, G03, G33 não são permitidos.
Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Remedy: Alterar o programa de peça. Programar a interpolação linear com G01.
Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12710 [Canal %1:] Bloco %2 elemento de linguagem ilegal no modo de linguagem externa

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O elemento de linguagem programado não é permitido ou é desconhecido. Somente elementos de linguagem do modo Siemens que são usados para chamada de subrotinas (exceto para Lxx) e o construtor de linguagem para repetição (UNTIL) são permitidos.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Alterar o programa de peças.
Verifique se o comando de linguagem está disponível no modo Siemens. Comutar para o modo Siemens com G290. Programar o comando no bloco seguinte e voltar ao modo linguagem externa no bloco posterior.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12712 [Canal %1:] Bloco %2 modo de linguagem externa não está ativo

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Não é possível mudar para modo de linguagem externa.
Antes que o modo de linguagem externo possa ser utilizado, ele deve ser configurado (consultar MD18800 $MN_MM_EXTERN_LANGUAGE).

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Modificar o programa de peças.
Configurar o modo de linguagem externa.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12720 [Canal %1:] Bloco %2 número de programa para chamada de macro (G65/G66) está ausente

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Durante a chamada de uma macro com G65/G66, não definido número de programa. O número de programa deve ser definido com o endereço 'P'.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12722 [Canal %1:] Bloco %2 múltiplo ISO_2/3 macro ou chamada de ciclos no bloco

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: A mistura de ciclos e chamadas de macros em um bloco, ex.: chamada de ciclos com G81 - G89 junto com a macro M no mesmo bloco ou uma chamada de macro G65/G66 junto com macro M no mesmo bloco.
Funções G05, G08, G22, G23, G27, G28, G29, G30, G50.1, G51.1, G72.1, G72.2 (modo ISO) executa também chamada de subrotinas. Somente uma chamada de macro ou de ciclo pode aparecer no mesmo bloco NC.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Desativar a chamada modal de ciclos ou de macros, se uma das funções G anteriores estiverem programadas.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12724 [Canal %1:] Bloco %2 não programação de raio na interpolação cilíndrica ativada/desativada

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Com a programação G07.1 (interpolação cilíndrica TRACYL), não foi programado o raio do cilindro. Ativar a interpolação cilíndrica (TRACYL) com G07.1 C <raio do cilindro>. Desativar com G07.1 Co. O nome do eixo rotativo definido no dado de máquina TRACYL deve ser programado com 'C'.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Bloco G07.1, programa o raio do cilindro sob o nome de eixo rotativo para a interpolação cilíndrica.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12726 [Canal %1:] Bloco %2 seleção ilegal de plano com eixos paralelos

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Em um bloco com seleção de plano (G17 - G19), um eixo básico do sistema de coordenadas não deve ser programado junto com o eixo paralelo designado a isso.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Para seleção de planos com G17, G18, G19 programe o eixo básico do sistema de coordenadas ou o eixo paralelo.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12728 [Canal %1:] Bloco %2: Distância para torre dupla não ajustada

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: A distância de segurança para torres duplas do dado de máquina SD42162 $SC_EXTERN_DOUBLE_TURRET_DIST é 0.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Inserir valor da distância de segurança para torres duplas nos dados de ajuste SD42162 $SC_EXTERN_DOUBLE_TURRET_DIST.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12730 [Canal %1:] Bloco %2 nenhum dado de máquina próprio para transformação

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O dado de máquina MD24100 $MC_TRAFO_TYPE_1, MD24110 $MC_TRAFO_AXES_IN_1[1], MD24210 $MC_TRAFO_AXES_IN_2[1] estão incorretamente programados para G07.1, G12.1.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Inserir identificador de transformação válido para TRACYL in MD24100 $MC_TRAFO_TYPE_1 e o número do eixo rotativo em MD24110 $MC_TRAFO_AXES_IN_1[1] or MD24210 $MC_TRAFO_AXES_IN_2[1].

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12740 [Canal %1:] Bloco %2 chamada de macro modal %3 impossível

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Explanation: Na chamada de uma macro modal não pode estar ativa nenhuma macro modal, ciclo modal ou subrotina modal.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Alterar o programa de peças

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12750 [canal %1:] Bloco %2; a divisão T não é possível

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Modo ISO Turning: A programação T não é possível, pois a palavra T não pode ser separada com clareza em número de ferramenta e número de correção.
A divisão da palavra T é definida com o dado de máquina 10888 $MN_EXTERN_DIGITS_TOOL_NO e 10889 $MN_EXTERN_DIGITS_OFFSET_NO. Porém, sempre será possível ativar apenas uma das duas funções e pelo menos uma função tem que estar ativa. O alarme sempre ocorre se não houver nenhuma função ativa (ambos MDs = 0) ou então se as duas funções estiverem ativas (ambos MDs <> 0).

Reaction: Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Adaptar os dados de máquina
10888 EXTERN_DIGITS_TOOL_NO ou
10889 EXTERN_DIGITS_OFFSET_NO.
Pelo menos uma função deve estar ativa, mas as duas também não podem estar ativas simultaneamente.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12755 [canal %1:] Bloco %2; a formatação %3 não é possível

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = erro no formato da instrução

Explanation: A instrução de formato programada com o comando ISOPRINT não está correta:
- foram utilizadas instruções de formato diferentes, m.nP e %.nP
- foi utilizada uma instrução de formado diferente de %P

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - corrigir o comando ISOPRINT
- dentro de um comando ISOPRINT somente podem ser utilizadas instruções de formato do mesmo tipo, %m.nP ou %.nP

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12770 [Channel %1:] Block %2 A conversão não é possível. Código de erro %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Causa do erro

Explanation: Ao converter um programa de peças utilizando a função conversora do código G, um erro foi identificado.
- Causa do erro: 1 = no programa Jobshop. A conversão só é possível para os programas Jobshop
- 2 = um LUD chamado por referência variável como parâmetro de transferências em uma função pré-definida ou um ciclo que não pode ser convertido foi transferido
- 3 = a conversão do código G não é possível no modo AUTO
- 4 = uma tentativa foi feita para fazer uma conversão no modo ISO (verificar G291, $MC_GCODE_RESET_VALUES[46])
- 5 = para a saída no programa de rastreamento, a memória suficiente não estava mais disponível, portanto o programa de rastreamento foi excluído.

Reaction: Visualização de alarme.
Não há reação ao alarme.

Remedy: Não ativar o conversor do código G no modo ISO

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

14000 [Canal %1:] Bloco %2 erro no final do arquivo

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O alarme 14000 é disparado nas seguintes situações:
- O programa de peça não foi finalizado com M30, M02 ou M17.
- Execução externa: O download foi cancelado (p. ex. porque a HMI foi desligada)

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Encerrar o programa de peça com M30, M02 ou M17 e iniciar o programa de peça.
- Execução externa: Se o download do programa selecionado foi cancelado,
então é selecionado automaticamente o programa padrão _N_MPF0 com o Reset.
Em seguida deverá ser repetida a seleção do programa de usuário.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14001 [Canal %1:] Bloco %2 erro no final do bloco

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Após manipulação de dados internos de sistema (ex.: transferência de blocos de uma fonte externa) um arquivo de peças pode terminar sem ter LF como último caractere.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Proceder à leitura do programa de peças, alterar com um editor de texto (p.ex. introduzir espaços vazios ou comentários antes do bloco indicado, para que surja uma composição alterada do programa de peças no novo bloco da memória).

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14004 [Channel %1:] Program %2 não pode ser iniciado por causa de uma partida específica do canal desabilitada

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = (Caminho com nome de programa)

Explanation: O programa selecionado %2 no canal %1 não pode ser excutado porque a partida específica do canal desabilitada é configurada para este canal.

Histórico: Quando os programas ShopMill ou ShopTurn são selecionados ou alterados, o HMI realiza uma verificação de consistência dos parâmetros que foram inseridos. Durante esse tempo, o processamento do programa NC selecionado é inibido pela configuração do HMI, que é conhecida como "habilitar partida específica do canal". Se uma partida NC for rejeitada agora por causa de uma habilitação da partida específica do canal, o alarme 14004 será a saída como uma função MD 11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK bit 15. O alarme também é a saída no caso de uma busca por blocos, porém neste caso não é dependente de MD 11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK bit 15.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Repetir a partida NC

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

14005 [Canal %1:] Bloco %2 programa %3 bloqueio de partida específico de programa está ativo

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

%3 = Nome do programa

Explanation: O programa %3 não pode ser executado, devido ao bloqueio de partida do programa específico estar ativado para este arquivo.

Histórico: Quando uma operação de edição para um programa ShopMill ou ShopTurn foi completada, o HMI desempenha uma verificação de consistência dos parâmetros que foram inseridos. Durante este tempo, o processamento do programa CNC é inibido ao definir o que pe conhecido como "partida do programa específico desabilitada" pelo HMI. Se a partida NC está pressionada durante o teste, a partida não é executada e o alarme 14005 é a saída como uma função de MD 11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK bit 6.

O alarme 14005 também é sinalizado se o processamento do programa de peças encontra uma subrotina para qual o atributo do arquivo "partida desabilitada" é configurado.

Após a etapa de testes ter sido completada, o processamento do programa pode continuar ao pressionar a partida NC.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Repetir a partida NC

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14006 [Canal %1:] Bloco %2 Nome de programa %3 inválido

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

%3 = Nome do programa

Explanation: Durante a ativação ou durante a chamada de um programa NC detectou-se que o nome do programa não corresponde às convenções de NC:

- o comprimento máximo do nome do programa sem prefixo _N_ e sufixo _MPF / _SPF não pode ultrapassar 24 caracteres, pois o nome do programa será cortado nas variáveis BTSS.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: - Encurtar o nome do programa

- Suprimir o alarme com MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 Bit 9

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

14007 [Channel %1:] Block %2 O programa %3 está sendo editado

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

%3 = Nome do programa

Explanation: O programa %3 não pode ser executado porque foi desabilitado por outro aplicativo, por exemplo, o HMI Editor.
Histórico: O programa %3 é um portador de dados externos (cartão CF, unidade de rede, ddispositivo USB) e deve ser executado do modo EES (Execution from External Storage). Contudo, o programa não pode ser processado porque foi aberto para gravação por outro aplicativo, por exemplo, o HMI Editor, e a trava WRITE foi configurada para este arquivo.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Fechar o aplicativo que configura a trava WRITE, por exemplo o HMI Editor, e continuar o processamento do programa com a partida NC.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14008 [Canal %1:] Bloco %2 O comando WRITE grava na memória temporária em /_N_EXT_DIR

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Uma peça é processada a partir de uma mídia externa (Função Execução a partir de unidades de leitura externas). Para isso os programas de peça são armazenados temporariamente no diretório /_N_EXT_DIR do NCK. Agora será feita a tentativa de gravação neste diretório temporário através do comando WRITE.
Através do alarme é feita a referência de que estes dados não são armazenados no diretório original no portador de dados externo e serão perdidos na próxima seleção de programa, pois os programas são deletados no diretório /_N_EXT_DIR.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Como destino para o comando WRITE é indicado um diretório que permanece carregado permanentemente no NCK (p. ex. MPF_DIR).
O alarme pode ser omitido com o dado de máquina MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 Bit0 8.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

14009 [Canal %1:] Bloco %2 caminho de programa %3 inválido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = caminho de programa

Explanation: O comando do programa de peças CALLPATH foi chamado em um Parâmetro (caminho do programa) que informa um diretório não existente no sistema de arquivos da NCK.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Modificar a informação CALLPATH de modo que o Parâmetro com o nome completo do caminho tenha um diretório carregado.
- Carregar o diretório programado no sistema de arquivos da NCK.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14010 [Canal %1:] Bloco %2 Parâmetro default inválido na chamada de subrotina

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Na chamada de uma subrotina com transmissão de Parâmetros foram suprimidos Parâmetros que não podem ser substituídos por Parâmetros padrão (Parâmetros Call-by-reference ou Parâmetros do tipo AXIS. Os outros Parâmetros que faltam são colocados com o valor 0 ou com a unidade do frame).

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Na chamada da subrotina os Parâmetros que faltam devem ser preenchidos com valores.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14011 [Canal %1:] Bloco %2 programa %3 inexistente ou está sendo editado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do programa

Explanation: Uma chama de subrotina foi cancelada porque a subrotina chamada não pôde ser aberta.
A chamada da subrotina pode ser feita através de
- Identificador de subrotina
- Comando CALL / PCALL / MCALL
- Comando SETINT
- Substituição da função M/T
- Chamadas de programa controladas por evento (PROG_EVENT)
- Seleção de uma ASUP de PLC via PI "_N_ASUP__" e /ou FB-4
- Chamada de uma ASUP de PLC via interface Interrupção (FC-9)

Existem vários motivos para o alarme:
- A subrotina não se encontra na memória de programas de peça
- A subrotina não se encontra no atalho (diretório selecionado, _N_SPF_DIR ou diretório de ciclos _N_CUS_DIR, _N_CMA_DIR, _N_CST_DIR
- A subrotina não foi habilitada ou está em edição
- Indicação absoluta de atalho incorreta na chamada da subrotina:
  Exemplos de atalhos completos: /_N_directoryName_DIR/_N_programmName_SPF ou /_N_WKS_DIR/_N_wpdName_WPD/_N_programmName_SPF. directoryName: MPF, SPF, CUS, CMA, CST (diretórios definidos). wpdName: identificador específico de usuário do diretório de peças (máx. 24 caracteres). programmName: nome da subrotina (máx. 24 caracteres)
- Um buffer recarregado para execução externa foi chamado como subrotina.

Nota: identificadores desconhecidos (caracteres) que estão sozinhos em uma linha de programa de peça que são interpretados como chamada de subrotina.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Assegurar que a subrotina (parâmetro de alarme %3)
- está presente na memória do programa de peça
- foi habilitada e não está sendo editada
- encontra-se no atalho, isto se ela não for chamada através de um atalho absoluto

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14012 [Canal %1:] Bloco %2 encadeamento máximo de subrotinas excedido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Foi excedido o nível máximo de encadeamento de 16 níveis de programa.
A partir do programa principal podem ser chamados subrotinas, que por sua vez podem apresentar mais 15 encadeamentos subsequentes.
Nas rotinas de interrupção, dois níveis de programas adicionais podem ser usados. Isso significa que o número total de níveis do programa aumentou para 18.
Os níveis do programa são juntamente utilizados pelos programas do usuário e ciclos e/ou aplicativos da Siemens, como ShopMill e ShopTurn.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Alterar o programa de usinagem para que o nível de encadeamento seja diminuído, copiar p.ex. com um editor o conteúdo de uma subrotina para o programa principal e remover sua chamada. Desta forma é reduzido o nível de encadeamento em um nível de programa.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14013 [Canal %1:] Bloco %2 número de passes da subrotina não permitido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Na chamada de uma subrotina o número de passes programado P é zero ou negativo.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Programar o número de passes de 1 a 9 999.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14014 [Canal %1:] Programa selecionado %3 não disponível, sem direito de acesso, ou está sendo editado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do programa

Explanation: O programa de peças selecionado não se encontra na memória NCK ou tem um nível de acesso para a seleção do programa superior ao estado atual do comando.
Quando este programa foi criado, ele recebeu o nível de proteção corrente do comando NC.
A partir da versão de SW5 não é mais permitido partir um programa com NC-start enquanto ele estiver sendo editado no HMI.
Um alarme será mostrado , se um outro arquivo no qual foi especificado no arquivo de definição , foi selecionado por uma GUD ou definido por uma macro .

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Transferir o programa pretendido para a memória NCK ou verificar o nome do diretório (quadro geral da peça de trabalho) e do programa (quadro geral do programa) e os corrija. Elevar o nível de proteção para o nível do programa de execução (introduzindo a palavra chave).

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

14015 [Canal %1:] Bloco %2 programa %3 não está habilitado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do programa

Explanation: O direito de execução atualmente configurado no comando (p. ex. posição 0 do interruptor com chave) não é suficiente para executar o programa de peça %3.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Aumentar o direito de execução de acordo com o nível de proteção do programa de peça %3
- Atribuir e liberar o programa de peça %3 com um nível de proteção mais baixo (nível 0 do interruptor com chave)

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14016 [Canal %1:] Bloco %2 erro na chamada da subrotina via função M/T

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explanation: Na chamada de subrotina via função M ou T foi detectado o seguinte conflito:

No bloco referenciado com o parâmetro %2

- foi ativada uma substituição de função M ou T
- existe uma chamada de subrotina modal ativa
- foi programado um salto de retorno de subrotina
- foi programado o fim de programa de peça
- existe uma chamada de subrotina M98 ativa (modo de linguagem externo)
- foi programada uma substituição de função T com programação de função D na mesma linha do programa de peça e WLK (G43/G44) ativo no sistema ISO2.
- foram programadas uma substituição de função T, configurada no fim do bloco, e uma chamada de subrotina, por exemplo, através de uma chamada de ciclo modal.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Em princípio, a substituição de função M ou T somente será possível se não for executada nenhuma chamada de subrotina ou nenhum salto de retorno de subrotina por causa de outras estruturas de programa. O programa de peça deve ser corrigido de acordo.

Se foram programadas uma substituição de função T, configurada com execução no fim do bloco, e uma chamada de subrotina no mesmo bloco, então a substituição de função T deve ser executada no início do bloco. Para isso deve configurar-se o MD10719 $MN_T_NO_FCT_CYCLE_MODE Bit 1 = 1.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14017 [Canal %1:] Bloco %2 erro de sintaxe na chamada de uma subrotina via função M

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explanation: Na chamada de uma subrotina através da função M com transferência de Parâmetros, uma sintaxe ilegal foi detectada:

- extensão de endereço não foi programada como uma constante
- função M não foi programada como uma constante

Nota:

Se um Parâmetro de transferência foi programado via MD10718 $MN_M_NO_FCT_CYCLE_PAR para uma função M de substituição, as seguintes restrições se aplicam a esta função: tanto a extensão do endereço e o valor da função M devem ser programados para a substituição como constantes.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: É necessário corrigir a programação da função M.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14018 [Canal %1:] Bloco %2 comando de programa de peça %3 não pode ser executado (nível de proteção valor desejado /real: %4)

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

%3 = Comando programado

%4 = Nível de proteção do comando / nível de proteção atual

Explanation: Para o comando do programa de usinagem %3, um nível de proteção foi parametrizado que é logicamente maior (menor em valor) que o direito de acesso atual, ou o comando não existe na atual configuração do controle.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Modificação de programa de usinagem. Por favor, consulte o Guia de Programação ou documentos do fabricante referente a comandos permitidos de acordo com a configuração do sistema.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14019 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; valor incorreto ou quant. incorreta de parâm. na chamada da função ou do procedimento

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID

Explanation: - Na chamada de uma função ou de um procedimento foi indicado um valor de Parâmetro não permitido.
- Na chamada de uma função ou de um procedimento foi programada uma quantidade não permitida de Parâmetros atuais.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14020 [Canal %1:] Bloco %2 valor incorreto, ou número de Parâmetros incorreto na chamada de funções ou do procedimento

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: - Na chamada de uma função ou de um procedimento foi indicado um valor de Parâmetro não permitido.
- Na chamada de uma função ou de um procedimento foi programada uma quantidade não permitida de Parâmetros atuais.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14021 [Canal %1:] Bloco %2 valor incorreto, ou número de Parâmetros incorreto na chamada de funções ou do procedimento

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: - Na chamada de uma função ou de um procedimento foi indicado um valor de Parâmetro não permitido.
- Na chamada de uma função ou de um procedimento foi programada uma quantidade não permitida de Parâmetros atuais.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14022 [Canal %1:] Bloco %2 Erro na chamada de função ou de procedimento. Código de erro %3.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Código de erro

Explanation: Em uma chamada de função ou de processo ocorreu um erro.
A causa do erro é melhor explicada por um código de erro.
O significado do código de erro deve ser consultado na documentação da função ou do procedimento, cuja chamada provocou o erro.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14024 [Channel %1:] Block %2 Não há autorização de acesso para inicialização de %3[%4].

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Variável a ser resetada
%4 = índice da variável a ser resetada

Explanation: Quando a função DELOBJ é chamada, uma tentativa é feita para resetar a variável para seu valor-padrão. A autorização do acesso não é suficiente para esta finalidade.
Quando este alarme ocorre, nenhum dado é alterado, nem mesmo aquele para qual a autorização do acesso seria suficiente.
Este alarme somente pode ocorrer quando o valor atual do sistema variável, para qual a tentativa de gravação levou ao alarme, não é igual ao seu valor de configuração inicial.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Aumento da autorização do acesso.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14025 [Canal %1:] Bloco %2 ação síncrona de movimento: ID modal não permitido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Em ações síncronas de movimento modais foi definido um número de identificação não permitido.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14026 [Canal %1:] Bloco %2 ação síncrona de movimento: número de polinômio inválido no comando FCTDEF

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Foi programado um comando FCTDEF com um número de polinômio que excede o máximo estabelecido pelo MD28252 $MC_MM_NUM_FCTDEF_ELEMENTS.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14027 [Canal %1:] Bloco %2 ações síncronas de movimentos: muitos ciclos de tecnologia programados

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Com uma ação síncrona de movimentos pode-se chamar no máximo oito ciclos de tecnologia. O limite superior foi excedido.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14028 [Canal %1:] Bloco %2 ação síncrona de movimentos: Ciclo de tecnologia programado com muitos parâmetros

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O número máximo de parâmetros de transmissão para um ciclo de tecnologia foi excedido.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Alterar o ciclo de tecnologia.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14030 [Canal %1:] Bloco %2 na combinação de oscilação com movimento de avanço OSCILL com POSP

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Com as oscilações controladas por ações síncronas, a atribuição da oscilação e do eixo de avanço (OSCILL), assim como também a definição do avanço (POSP) devem ser escritas em um único bloco..

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14033 [Canal %1:] Bloco %2 envolvente: não foi programado ponto final

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Não foi programado ponto final para a envolvente. Isto é possível via programação direta com os identificadores de eixos geométricos ou especificando o ângulo entre os vetores de início e fim.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14034 [Canal %1:] Bloco %2 envolvente: ângulo de rotação muito grande

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Com a programação do ângulo de rotação (com AR) para interpolação envolvente, o máximo ângulo de rotação programável permitido é limitado se a envolvente está se movendo em direção ao círculo básico. O valor máximo é atingido se a envolvente toca o círculo básico. Com MD21016 $MC_INVOLUTE_AUTO_ANGLE_LIMIT = TRUE, cada ângulo é aceito sem alarme; se necessário, o ângulo é automaticamente limitado durante a interpolação.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14035 [Canal %1:] Bloco %2 envolvente: ponto inicial inválido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Na programação de interpolação envolvente, o ponto inicial da envolvente deve ser fora do círculo básico. O ponto central programado ou o raio deve ser adaptado de acordo.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14036 [Canal %1:] Bloco %2 envolvente: ponto final inválido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Na programação de interpolação envolvente, o ponto final da envolvente deve ser fora do círculo básico. O ponto central programado, o raio ou o ponto final devem ser adaptados de acordo.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14037 [Canal %1:] Bloco %2 envolvente: raio inválido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Na programação de interpolação envolvente, o raio programado do círculo básico deve ser maior que zero.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14038 [Canal %1:] Bloco %2 envolvente não definida: erro de ponto final

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O ponto final programado não está na envolvente definida pelo ponto inicial, raio e ponto central do círculo básico. O desvio do final do raio efetivo a partir do valor programado é maior que o valor permitido especificado no MD21015 $MC_INVOLUTE_RADIUS_DELTA.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14039 [Canal %1:] Bloco %2 envolvente: ponto final programado mais que uma vez

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Na programação de interpolação envolvente, o ponto final pode ser programado com o identificador do eixo geométrico ou com ângulo de rotação com AR = valor. A programação simultânea do ponto final e do ângulo de rotação no mesmo bloco não é permitida, uma vez que o ponto final não estará precisamente definido.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14040 [Canal %1:] Bloco %2 erro no ponto final do círculo

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Na interpolação circular, o raio do círculo do ponto inicial e do ponto final, ou o ponto central do círculo, são maiores do que o especificado no dado de máquina.

1. Na programação de raio o ponto inicial e o ponto final são idênticos fazendo com que a posição do círculo não seja determinada pelo ponto inicial ou ponto final.

2. Raio: A NCK calcula o raio a partir do ponto presente inicial e de outros Parâmetros programados do círculo para o ponto inicial e para o ponto final.

A mensagem de alarme aparece sempre que a diferença dos raios do círculo:

- seja superior ao valor no MD21000 $MC_CIRCLE_ERROR_CONST (em raios pequenos, quando o raio programado for inferior ao quociente do dado de máquina MD21000 $MC_CIRCLE_ERROR_CONST divido por MD21010 $MC_CIRCLE_ERROR_FACTOR), ou

- seja superior ao raio programado multiplicado por MD21000 $MC_CIRCLE_ERROR_FACTOR (em raios maiores, quando o raio programado for superior ao quociente do dado de máquina MD21010 $MC_CIRCLE_ERROR_CONST dividido por MD21010 $MC_CIRCLE_ERROR_FACTOR).

3. Pontos centrais: Um novo centro do círculo é calculado usando o raio do círculo na posição inicial. Encontra-se no meio da perpendicular posicionada na reta conexão do ponto inicial de círculo e do ponto final. O ângulo medido em radianos entre ambas as retas a partir do ponto inicial até o ponto central, calculado ou programado tem de ser inferior à raiz de 0.001 (correspondendo a cerca de 1,8 graus)

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Por favor, informe o pessoal/departamento de service autorizado.

Verificar MD21000 $MC_CIRCLE_ERROR_CONST e MD21010 $MC_CIRCLE_ERROR_FACTOR. Caso os valores se encontrem dentro dos limites aceitáveis, deve-se programar com mais precisão no bloco do programa de peças, o ponto final do círculo ou o ponto central.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14045 [Canal %1:] Bloco %2 erro na programação tangencial de círculo

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explanation: O alarme pode ter as seguintes causas:

- A direção da tangente não está definida para círculo tangencial, porque, p.ex., nenhum bloco de posicionamento foi programado antes do bloco atual. - Nenhum círculo pode ser formado do ponto inicial e final assim como da direção da tangente, porque o ponto final está situado, partindo do ponto inicial, na direção contrária da indicada pela tangente.

- Não é possível formar um círculo tangencial, porque a tangente está localizada perpendicular ao plano ativo.

- No caso especial em que o círculo tangencial muda para uma linha reta, várias rotações completas foram programadas com TURN.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Reação local ao alarme.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14048 [Canal %1:] Bloco %2 Núm. de rotações errado na programação do círculo

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explanation: Na programação circular, um número inadmissível de rotações completas foi especificado.

A quantidade de rotações não pode ser negativa e deve ser maior que 1000000.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14050 [Canal %1:] Bloco %2 nível de encadeamento excedido nas operações aritméticas

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: No cálculo de expressões aritméticas em blocos NC, é utilizado um operando (Stack) com tamanho fixado. Em expressões muito complexas este Stack pode estourar. Isto pode também ocorrer com expressões extensivas nas ações síncronas.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Dividir as expressões aritméticas complexas em vários outros blocos de cálculo mais simples.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14051 [Canal %1:] Bloco %2 erro aritmético no programa de peças

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: - No cálculo de um elemento aritmético surgiu um estouro (p.ex. divisão por zero).
- Em um tipo de dados foi ultrapassada a faixa de valores representável.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Analisar o programa e corrigir a posição defeituosa do programa.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14055 [Canal %1:] Bloco %2 Substituição de linguagem NC não permitida, código de erro %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Código de erro

Explanation: O alarme aparece relacionado com uma substituição de linguagem NC configurada através do MD30465 $MA_AXIS_LANG_SUB_MASK. O código de erro %3 oferece informações mais detalhadas sobre a causa do problema:
Código de erro:
1: Foram programados vários eventos que conduzem à chamada do ciclo de substituição. É permitida apenas uma substituição por linha de programa de peça.
2: Para a linha de programa de peça com a substituição de linguagem NC também foi programada uma sincronização por bloco.
3: As variáveis de sistema $P_SUB_SPOSIT e $P_SUB_SPOSMODE foram chamadas fora de um ciclo de substituição.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Modificar o programa do NC

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14060 [Canal %1:] Bloco %2 skip de nível inválido com skip de bloco diferencial

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Com 'skip de bloco diferencial' foi especificado um nível de skip maior que 7 (no conjunto uma especificação de valor para o skip de nível é imediatamente rejeitada pelo conversor como erro de sintaxe, isto é, só é possível 'suprimir bloco' ON/OFF em um nível).

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Introduzir uma supressão de bloco (número após a barra) inferior a 8.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14065 [canal %1:] Bloco %2; erro no comando SPRINT/ISOPRINT: código de erro %4, informação %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Informação adicional
%4 = Código de erro

Explanation: Durante a interpretação do comando SPRINT e ISOPRINT foi detectado um erro, que é descrito em detalhes pelo parâmetro %4. Eventualmente o parâmetro %3 retorna informações adicionais sobre o problema ocorrido.
Lista dos códigos de erro (parâmetro %4):
1: Descrição de formato incorreta %3 detectada
2: Formato %.nP: Violação de faixa na conversão para número de 32 Bit
3: Formato %P: O caractere %3 não pode ser convertido para o código selecionado com o MD 10750 / $MN_SPRINT_FORMAT_P_CODE.
4: A extensão máxima da String de 400 Bytes foi excedida
5: Comando SPRINT/ISOPRINT programado com uma quantidade de parâmetros inválida
6: Parâmetros SPRINT/ISOPRINT programados com um tipo de dado não permitido
7: Formato %m.nP: Violação de faixa por causa do parâmetro n no MD 10751 / $MN_SPRINT_FORMAT_P_DECIMAL = 0

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o comando SPRINT e/ou ISOPRINT.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14066 [canal %1:] Bloco %2; erro na saída para o dispositivo externo com o comando %3, código de erro: %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Comando do programa de peça
%4 = Código de erro

Explanation: Ao processar os comandos ISOOPEN, ISOPRINT, ISOCLOSE ou EXTOPEN, WRITE, EXTCLOSE, um erro foi detectado que foi descrito em detalhes pelo código de erro.

Lista de códigos de erro:

1: dispositivo externo não pode ser aberto

2: dispositivo externo não está configurado

3: dispositivo externo configurado com trecho inválido

4: nenhum direito de acesso para o dispositivo externo

5: dispositivo externo já exclusivamente designado

6: dispositivo externo já designado em modo de compartilhamento

7: comprimento do arquivo maior que LOCAL_DRIVE_MAX_FILESIZE

8: número máximo de dispositivos externos excedidos

9: opção não ajustada para o LOCAL_DRIVE

11: V24 já ocupado pela função Easy-Message

12: A especificação Anexar/Substituir inconsistente com a extdev.ini

14: dispositivo externo não designado ou aberto

15: Erro ao escrever para o dispositivo externo

16: Trecho externo programado inválido

21: Erro ao encerrar o dispositivo externo

22: dispositivo externo não instalado (montado)

90: Intervalo

Reaction: Parada do interpretador

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir a parametrização do comando ISOCLOSE, ISOPRINT ou ISOCLOSE. Veja também MD 10830 $MN_EXTERN_PRINT_DEVICE e MD 10831 $MN_EXTERN_PRINT_MODE.

Corrija a configuração do dispositivo externo no cartão CF em /user/sinumerik/nck/extdev.ini and /oem/sinumerik/nck/extdev.ini.

Corrija a conexão e funcionalidade do dispositivo externo.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14070 [Canal %1:] Bloco %2 memória de variáveis não é suficiente para chamada de subrotina

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explanation: Uma subrotina chamada não pode ser processada (aberta), porque a memória de dados interna a ser criada para utilização geral não é suficiente, ou porque a capacidade de memória disponível para as variáveis locais de programa ser muito reduzida. O alarme só ocorre em MDA.

Reaction: Parada do interpretador

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Analisar o programa de peças se:

1. Nas definições das variáveis foi selecionado sempre o tipo de dados mais adequado (p.ex. REAL para bits de dados é incorreto; BOOL seria melhor)

2. As variáveis locais podem ser substituídas por variáveis globais?

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14080 [Canal %1:] Bloco %2 destino de salto %3 não encontrado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Destino do Salto

Explanation: No caso de saltos condicionais e incondicionais, o destino do salto deverá ser um bloco com um Label (nome simbólico em vez de número de bloco). Se durante a busca na direção programada não for encontrado o ponto do salto, será gerado o alarme.
Para retornos parametrizavéis com RET para um bloco numerado ou label, o destino do salto no programa deve ser um bloco com numeração ou label (nome simbólico ao invés de número de bloco).
Para retornos acima de vários níveis (parâmetro 2), o destino do salto deve ser um bloco dentro do nível do próprio programa.
Para retornos com uma string definindo um destino, esta string a ser procurada deve ser um nome conhecido no controle e deve anteceder a numeração do bloco e/ou apenas um label .

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Verificar o Programa de peças do NC quanto aos seguintes erros possíveis:
1. Verificar se o ponto do salto é idêntico ao Label.
2. A direção do salto está correta?
3. O Label terminou com dois pontos?

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14082 [Canal %1:] Bloco %2 label %3 programa de peças não encontrado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Marca (label) inicial ou final

Explanation: O ponto inicial para repetições de parte do programa com instrução CALL <nome do programa> BLOCO <label inicial> TO <label final> não foi encontrado ou a mesma repetição de parte do programa foi chamada repetidamente.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Verificar os labels de início e final do ponto do programa de repetição.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14085 [Canal %1:] Bloco %2 instrução não permitida

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: A instrução 'TML()' pode somente ser usada em subrotinas que substituem o comando T.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14088 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 posição duvidosa

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Uma posição de eixo maior que 3.40e+38 incrementos foi programada. Este alarme pode ser suprimido com o bit 11 no MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK.
Uma posição de eixo maior que 3.40e+38 incrementos foi programada.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14091 [Canal %1:] Bloco %2 função inválida, índice: %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Índice

Explanation: Uma função programada ou ativada que não foi permitida no contexto atual do programa. A função de pergunta está codificada no parâmetro "índice":
Índice == 1: comando "RET" foi programado no nível principal do programa
Índice == 2: Conflito entre "Cancelar nível" / "Apagar o número de execuções" e "GET implícito"
Índice == 3: Conflito ASUP se inicia imediatamente após a seleção da overstore (até P3)
Índice == 4: MD10760 $MN_G53_TOOLCORR = 1 : SUPA/G153/G53 programado em G75
Índice == 5: comando POSRANGE não foi programado na ação síncrona
Índice == 6: comando SIRELAY não foi programado em ação síncrona
Índice == 7: comando GOTOF/GOTOB/GOTO programado com uma variável de string em ação síncrona.
Índice == 8: Aplicação COA "gerador de corte" não ativa
Índice == 9: Compensação de raio de ferramenta ativa em G75
Índice == 10: Número de níveis de retorno muito alto, com RET (...xy) em vários níveis de programa
Índice == 11: A função não é implementada para esta variável

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Índice == 1: Substituir comando "RET" por M17/M30
Índice == 2: Após a chamada da subrotina que se refere ao "Cancelamento de plano"/"Deletar número de execuções", inserir um bloco auxiliar (p. ex. M99)
Índice == 3: Regravação de um bloco auxiliar (p. ex. M99), depois iniciar a ASUP (até P3)
Índice == 4: Para MD10760 $MN_G53_TOOLCORR = 1: não ativar SUPA/G53/G153 no bloco G75
Índice == 5: Programar comando POSRANGE em sincronização
Índice == 6: Programar comando SIRELAY em sincronização
Índice == 7: Programar o comando GOTOF/GOTOB/GOTO com número de bloco ou label
Índice == 8: Carregar a aplicação COA "Gerador de corte"
Índice == 9: Compensação de raio de ferramenta ativa em G75

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14092 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 é tipo incorreto de eixo

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Ocorreu um dos seguintes erros de programação:

1. A palavra-chave WAITP(x) "Esperar a mudança de blocos até que o eixo de posicionamento indicado tenha alcançado seu ponto final" foi utilizada para um eixo que não é nenhum eixo de posicionamento.

2. G74 "Abordagem do ponto de referência do programa" foi programado para um fuso. (Somente os endereços do eixo são permitidos.)

3. As chamadas POS/POSA foram utilizadas para um fuso. (Para o posicionamento do fuso, as chamadas SPOS e SPOSA devem ser programadas.)

4. Se o alarme ocorrer para a função "Abertura da rosca sem mandril correspondente" (G331), os seguintes motivos são concebíveis:

- O fuso mestre não está em operação controlada pela posição.
- Fuso mestre incorreto
- Fuso mestre sem codificador

5. O nome de um eixo que não está mais disponível foi programado, por exemplo, durante o uso de variáveis axiais como índice. Ou foi programado como o índice NO_AXIS.

6. Se 14092 for sinalizado conforme observação para a ação sincronizada do movimento do alarme 20140: cruze o eixo do comando, então as seguintes causas são possíveis:

- O eixo, no momento, está sendo cruzado pelo programa NC.
- Um movimento sobreposto está ativo para o eixo.
- O eixo está ativo como eixo escravo de um acoplamento.
- Uma compensação de interpolação, como uma compensação de temperatura, está ativa para o eixo.

7. PRESETON/PRESETONS foram programados para um eixo do canal desconhecido.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy:
- Corrigir o programa de peça de acordo com o erro mencionado.
- Programar SPOS.
- Selecionar o fuso mestre correto com SETMS.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14093 [Canal %1:] Bloco %2 Intervalo de trajetória zero ou negativo em interpolação polinomial

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explanation: Na interpolação polinomial POLY foi programado um valor negativo ou 0, na instrução do comprimento do polinômio PL=....

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a softkey PROGRAM CORRECT a função 'correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco a ser corrigido.

Corrigir a indicação do valor abaixo PL = ...

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14094 [Canal %1:] Bloco %2 grau de polinômio programado maior que 3 para interpolação polinomial

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explanation: O grau do polinômio na interpolação polinomial resulta da quantidade de coeficientes programados de um eixo. O grau de polinômio máximo é 3, ou seja, os eixos seguem a função:
f(p) = a0 + a1 p + a2 p2 + a3 p3
O coeficiente a0 é a posição atual no início da interpolação e não é programado!

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Reduzir a quantidade de coeficientes. O bloco de polinômio não pode exceder ao seguinte comprimento:
N1 POLY PO[X]=(1.11, 2.22, 3.33) PO[Y]=(1.11, 2.22, 3.33)
N1 PO[n]=... PL=44
n ... identificador de eixo, no máx. 8 eixos de avanço por bloco

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14095 [Canal %1:] Bloco %2 círculo foi programado com raio zero

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O valor do raio programado para programação em raios é muito pequeno, no caso, o valor programado é menor que a metade da distância entre o ponto inicial e final.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14096 [Canal %1:] Bloco %2 tipo de conversão não permitida

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Durante o andamento do programa, uma atribuição de valores para variáveis ou uma operação aritmética levou ao processamento de dados de tal maneira que eles têm de ser convertidos em um outro tipo. Isto faria com que a faixa de valores prevista fosse excedida.
Faixas de valores dos vários tipos de variáveis:
- REAL: Propriedade: Número fracional com ponto decimal, faixa de valores: +/-(2.2*10e-308 ... 1.8*10e308)
- INT: Propriedade: Números inteiros com sinais, faixa de valores: -2147483648 ... +2147483647
- BOOL: Propriedade: Valor real FALSE, TRUE, faixa de valores: 0 ou 1
- CHAR: Propriedade: 1 caractere ASCII, faixa de valores: 0-255
- STRING: Propriedade: Sequência de caracteres (máximo de 100 valores), faixa de valores: 0-255
- AXIS: Propriedade: Endereços de eixos, faixa de valores: Identificador de canal
- FRAME: Propriedade: Informação geométrica, faixa de valores: ---

Visão geral dos tipos de conversões:
- de REAL para: REAL: sim, INT: sim*, BOOL: sim1), CHAR: sim*, STRING: -, AXIS: -, FRAME: -
- de INT para: REAL: sim, INT: sim, BOOL: sim1), CHAR: se o valor 0 ...255, STRING: -, AXIS: -, FRAME: -
- de BOOL para: REAL: sim, INT: sim, BOOL: sim, CHAR: sim, STRING: -, AXIS: -, FRAME: -
- de CHAR para: REAL: sim, INT: sim, BOOL: sim1), CHAR: sim, STRING: sim, AXIS: -, FRAME: -
- de STRING para: REAL: -, INT: -, BOOL: sim2), CHAR: só 1 caractere, STRING: sim, AXIS: -, FRAME: -
- de AXIS para: REAL: -, INT: -, BOOL: -, CHAR: -, STRING: -, AXIS: sim, FRAME: -
- de FRAME para: REAL: -, INT: -, BOOL: -, CHAR: -, STRING: -, AXIS: -, FRAME: sim

1) O Valor <> 0 corresponde a TRUE, o valor ==0 corresponde a FALSE.
2) Tamanho da sequência 0 => FALSE, caso contrário TRUE.
3) Se existir só 1 caractere.
Não é possível converter do tipo AXIS e FRAME nem para o tipo AXIS e FRAME.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Alterar a parte do programa, de forma a evitar que os valores previstos não sejam excedidos, p.ex. através da alteração de uma definição de variável.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14097 [Canal %1:] Bloco %2 string não pode ser convertida no tipo AXIS

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: A função selecionada AXNAME - conversão do parâmetro do tipa string transferido para um nome de eixo (valor de retorno) do tipo AXIS - não encontrou este identificador de eixo nos dados de máquina.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Verificação do parâmetro transferido (nome de eixo) da função AXNAME, para saber se um eixo geométrico, de canal ou de máquina foi projetado (configurado) com este nome através dos dados de máquina:
MD10000 $MN_AXCONF_MACHAX_NAME_TAB
MD20060 $MC_AXCONF_GEOAX_NAME_TAB
MD20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB
.
Selecionar a string de transferência correspondente ao nome do eixo e, se necessário, alterar o nome de eixo nos dados da máquina. (Se deve ocorre uma mudança de nome através do programa de peça NC, então esta alteração deve ser validada primeiro através de um "POWER ON".)

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14098 [Canal %1:] Bloco %2 erro de conversão: não foi encontrado número válido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: A string não é um número INT ou REAL válido.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças. Caso se tratar de uma introdução, existe a possibilidade de se verificar através da função predefinida ISNUMBER (com o mesmo parâmetro), se a string representa um número.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14099 [Canal %1:] Bloco %2 resulta no encadeamento de string muito longo

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O retorno do encadeamento de string resulta em uma string que é maior do que o comprimento máximo da string, imposto pelo sistema.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Ajustar o programa de peças. Com a função STRLEN, também é possível saber o tamanho da soma das strings, antes de se efetuar o seu encadeamento.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14101 [Canal %1:] Bloco %2 não há orientação de transformação ativada

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Foi programada uma orientação com ângulos de euler ou com um vetor e não há uma transformação de orientação ativada , ou seja, falta a instrução TRAORI(n) (n ... Número do grupo de transformação).
Exemplo de uma programação de transformação correta:
N100 ... TRAORI(1)
N110 G01 X... Y... ORIWKS
N120 A3... B3... C3...
N130 A3... B3... C3...
:
N200 TAFOOF

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Antes da aplicação da utilização da transformação terá que ser indicado o número do grupo de transformação através da instrução TRAORI(n) (n entre 1 e 4).

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14102 [Canal %1:] Bloco %2 grau de polinômio maior que 5 programado para vetor de orientação angular

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Na interpolação polinomial programada como vetor angular, um grau de polinômio maior que 5 foi programado.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14103 [canal %1:] Bloco %2; erro %3 durante a chamada da função CORRTRAFO.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do erro

Explanation: Durante a ativação da função CORRTRAFO ocorreu um erro. O número do erro especifica a causa do erro.

Números de erro:

1: Não há nenhuma transformação ativa.

2: A transformação ativa atual não é uma transformação de orientação.

3: A transformação de orientação ativa não foi definida com cadeias cinemáticas.

10: O parâmetro de chamada _CORR_INDEX é negativo.

11: O parâmetro de chamada _CORR_MODE é negativo.

12: Referência inválida para a seção da cadeia parcial (1ª posição do _CORR_INDEX). O valor não pode ser maior que o número de eixos de orientação na cadeia parcial.

13: Referência inválida para o eixo de orientação de uma cadeia parcial (1ª posição do _CORR_INDEX). O valor deve ser menor que o número de eixos de orientação na cadeia parcial.

14: Referência inválida para uma cadeia parcial (10ª posição do _CORR_INDEX). Somente valores de 0 a 1 são permitidos (em referência à cadeia parcial ou de ferramenta). Este número de erro também ocorre se a cadeia parcial para o qual o _CORR_INDEX se refere não existe.

15: Na seção com referência do parâmetro _CORR_INDEX, nenhum elemento de correção é definido($NT_CORR_ELEM_P ou $NT_CORR_ELEM_T).

20: Modo de correção inválido (1ª posição do _CORR_MODE). Somente os valores 0, 1, 8, e 9 são permitidos.

21: Modo de correção inválido (10ª e / ou 100ª posição do _CORR_MODE). Ao ler uma variável de sistema, a 100ª posição deve sempre ser zero. Ao ler ou gravar uma direção de eixo, somente sua posição pode ser diferente de zero.

30: A 100ª posição do _CORR_MODE é inválida. Somente os valores 0 e 1 são permitidos.

31: A 1000ª posição do _CORR_MODE é inválida. Somente os vaores 0 e 1 são permitidos.

40: O vetor de direção a ser tomado como a direção do eixo é o vetor zero.

41: Na direção de um vetor de compensação, o desvio do valor atual é maior que o valor máximo definido nos dados de configuração 41610 $SN_CORR_TRAFO_LIN_MAX em pelo menos uma coordenada.

42: Na correção de um vetor de direção, o ângulo de desvio da direção atual é maior que o valor máximo definido nos dados de configuração 41611 $SN_CORR_TRAFO_DIR_MAX.

43: A tentativa de gravar uma variável de sistema foi refeitada devido à falta de uma autorização de gravação.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Alterar a chamada da função.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14104 [Canal %1:] Bloco %2 A transformação ativa não permite a programação de vetores e nem interpolação.

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explanation: A transformação de orientação ativa não permite a programação dos vetores para a orientação de ferramenta ou interpolação do vetor (ORIVECT, ORICONxx, etc.) da orientação. Isso acontece porque a cinemática de conjunto da transformação não tem grau de liberdade o suficiente para representar a orientação geral da ferramenta, apesar de a quantidade de eixos de orientação (eixos rotativos) ser suficiente para este fim.

Isso acontece com as seguintes cinemáticas:

As direções de rotação de dois eixos de orientação sucessivos sejam paralelas (veja MD24570 $MC_TRAFO5_AXIS1_x[0..2], MD24572 $MC_TRAFO5_AXIS2_x[0..2] e MD24573 $MC_TRAFO5_AXIS3_x[0..2] (com cinemáticas de seis eixos)).

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Alterar o programa de NC e/ou os valores dos dados de máquina.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14106 [Canal %1:] Bloco %2 Erro na chamada da função ORISOLH. Código de erro %3.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Ocorreu um erro durante o processamento da chamada de função ORISOLH.
A causa do erro é determinada em detalhes por um código de erro:
-2: Não há nenhuma transformação válida (transformação de orientação de 6 eixos) ativa.
-3: O primeiro parâmetro da função ORISOLH (_CNTRL) é negativo.
-4: A posição da unidade do primeiro parâmetro da função ORISOLH (_CNTRL) é inválida.
-5: A posição da dezena do primeiro parâmetro da função ORISOLH (_CNTRL) é inválida.
-6: A posição da centena do primeiro parâmetro da função ORISOLH (_CNTRL) é inválida.
-7: A posição da milhar do primeiro parâmetro da função ORISOLH (_CNTRL) é inválida.
-10: Não havia nenhuma ferramenta ativa no momento da chamada da função ORISOLH.
-11: Ocorreu um erro durante a chamada da função ORISOLH (a orientação solicitada não permite ser ajustada).

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Modificar o programa NC

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14107 [Canal %1:] Bloco %2 posição inválida em $NT_ROT_AX_POS[%3,%4].

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Índice de Trafo
%4 = Índice de eixo

Explanation: A posição do eixo de rotação manual especificado é inválida; ou seja, viola os limites de eixo definidos em $NT_ROT_AX_MIN / $NT_ROT_AX_MAX.
Este alarme deve ocorrer caso a transformação que utilize este eixo seja selecionada.
No caso de eixos manuais com sistema de dentes Hirth, a transformação deve envolver uma posição que devido à curvatura do valor contido em $NT_ROT_AX_POS, se refere à posição da grade adjacente. O alarme também deve ocorrer caso o conteúdo de $NT_ROT_AX_POS esteja dentro dos limites permissíveis, mas a posição alterada utilizada internamente viola estes limites.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Modificar o programa NC

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14108 [Canal %1:] Bloco %2 transformação cinemática e porta-ferramenta ativo ao mesmo tempo.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Transformações definidas com cadeias cinemáticas não podem estar ativas ao mesmo tempo que porta-ferramenta orientável.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Modificar o programa NC

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14109 [Canal %1:] Bloco %2 movimentos de eixo linear e rotativo com transformação de orientação.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: A interpolação tipo CP (código G grupo 49) não é permitida com uma transformação de orientação estática ativa caso eixos lineares e rotativos tenham que interpolar simultaneamente

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Alterar no programa de NC:
Ativar transformação de orientação dinâmica.
Alterar código G para grupo 49.
Executar movimento de eixo linear e rotativo preferencialmente sucessivamente que simultaneamente.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14110 [Canal %1:] Bloco %2 foram programados ângulo de euler e componentes de vetor de orientação

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Foram simultaneamente programados a orientação com ângulos de Euler e os componentes de um vetor de orientação.
Exemplo:
N50 TRAORI (1)
N55 A2=10 B2=20 C3=50; Alarme, porque foi programado simultaneamente ângulo de euler e vetor de orientação

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Programar somente um tipo, ou seja, com a transformação ativada ou programar apenas o ângulo de euler ou apenas os vetores de orientação (vetores de direção).

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14111 [Canal %1:] Bloco %2 foram programados ângulo de euler, vetor de orientação e eixos de transformação

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Foi programado simultaneamente uma orientação com ângulos Euler ou componentes de um vetor de orientação e os eixos de máquina influenciados pela orientação.
Exemplo:
N50 TRAORI (1)
N55 A2=70 B2=10 C2=0 X50 ; alarme, pois foram programados ângulos Euler e eixos

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Programar somente um tipo, ou seja, com a transformação ativada , só programar apenas ângulos de euler ou programar apenas vetores de orientação (vetores de direção), ou ainda desativar a transformação (TRAFOOF) e ajustar a orientação da ferramenta programando eixos auxiliares.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14112 [Canal %1:] Bloco %2 trajetória de orientação programada não permitida, erro n° %3

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

%3 = Número do erro

Explanation: Na transformação dos 5 eixos, os dois eixos de orientação formam um sistema de coordenadas composto de longitude e círculos latitudinais em uma superfície esférica. No entanto, em alguns casos, a esfera de orientação completa não pode ser alcançada pela orientação de ferramenta. Isso poderia ser o caso de, por exemplo, se as direções de rotação de dois eixos de orientações fossem perpendiculares. Geralmente há até dois valores máximos de pólo na esfera de orientação, a orientação que não pode ser ajustada com uma cinemática existente da máquina. Esse alarme soa se uma orientação programada estiver fora da faixa de possibilidades da esfera de orientação.

Uma orientação não-ajustável pode ser especificada somente por uma programação vetorial (programação direta dos componentes do vetor, Euler ou ângulo RPY, programando os eixos de orientação virutal) enquanto que uma orientação não-ajustável pode aparecer quando as posições dos eixos de rotação são programadas. As orientações intermediárias não-ajustáveis podem acontecer também somente se a interpolação do vetor estiver ativa, enquanto que isso não pode ocorre nunca com a interpolação do eixo de rotação. Este alarme não pode, portanto, soar se os eixos de rotação estiverem programados e a orientação for transversal pela interpolação dos eixos de rotação.

O número do erro também apresentado se diferencia entre as situações específicas:

A faixa de orientação ajustável é limitada, mas não restrita a um plano. Este é, por exemplo, o caso com cinemática nutator "normal" com um eixo de rotação inclinado a 45 graus. A faixa de orientação possível é então restrita a um hemisfério.

2: A faixa de orientação ajustável máxima é reduzida a um plano. Isso significa que a orientação pode ser somente girada em um plano. Esta situação é frequente em razão de uma configuração incorreta e indesejada dos eixos de orientação. Este é, por exemplo, o caso se os eixos de orientação forem inseridos em uma ordem incorreta. Por exemplo, se o AC sequencial do eixo for especificado para a cinemática da ferramenta em vez do CA. Se o ajuste inicial da ferramenta estiver na direção Z, a orientação pode ser somente girada no plano YZ. Isso também ocorre se o ajuste inicial da ferramenta indica a direção X para as cinemáticas da ferramenta CA.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Modifique parte do programa e programe uma orientação ajustável com as cinemáticas da máquina. O alarme também pode soar por um erro na configuração dos eixos de orientação da transformação. Neste caso, modifique a configuração.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14113 [Canal %1:] Bloco %2 ângulo programado é muito grande

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explanation: Não há mais explicações.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14114 [Canal %1:] Bloco %2 ângulo de deslocamento lateral programado é muito grande

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explanation: Não há mais explicações.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14115 [Canal %1:] Bloco %2 definição ilegal da superfície da peça

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Os vetores normais de superfície programados no início e no fim do bloco apontam para direções opostas.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14116 [Canal %1:] Bloco %2 Programação absoluta da orientação com ORIPATH/ORIPATHS ativo

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: A orientação foi indicada de modo absoluto (p. ex. através de um vetor de sentido ou um vetor de giro), mesmo estando o ORIPATH ou ORIPATHS ativo. Com o ORIPATH/ORIPATHS ativo, a orientação é definida de modo relativo à tangente do percurso e o vetor de normal de superfície a partir do ângulo de avanço, de inclinação e de giro.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14117 [Canal %1:] Bloco %2 não há programação de ângulo ou direção para o macho

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Com Macho e orientação da interpolação circular (ORICONCW e ORICONCC), o ângulo de abertura ou o vetor de direção do macho deve ser programado. Caso contrário, a troca de orientação não estará claramente definida.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14118 [Canal %1:] Bloco %2 não há programação de orientação final

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Com Macho e orientação da interpolação circular (ORICONCW e ORICONCC), não há programação de orientação final. A troca de orientação não estará claramente definida.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14119 [Canal %1:] Bloco %2 não há programação de orientação intermediária

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Com Macho e orientação da interpolação circular ORICONIO, uma orientação intermediária deve ser programada adicionalmente a uma orientação final.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14120 [Canal %1:] Bloco %2 determinação de plano não é possível para orientação programada

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Os vetores de orientação programados (vetores de direção) nos pontos inicial e final do bloco encerram um ângulo de 180 graus. Desta forma não é possível determinar o plano da interpolação.
Exemplo:
N50 TRAORI (1)
N55 A3=0 B3=0 C3=1
N60 A3=0 B3=0 C3=-1; O vetor deste bloco é totalmente; oposto ao do bloco antecedente.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças, de forma que os vetores de orientação de um bloco não se encontrem totalmente opostos, p.ex. separar o bloco em 2 blocos parciais.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14121 [Canal %1:] Bloco %2 Nenhum orientação definida (distância é zero)

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: As coordenadas programadas para a 2ª curva espacial com XH, YH, ZH
não definem nenhuma orientação de ferramenta, pois a distância da curva do TCP é zero.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Modificar o programa de peça de modo que a distância das duas curvas não sejam zero e com
isso obter a definição de uma orientação de ferramenta.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14122 [Canal %1:] Bloco %2 ângulo e direção do cone programado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Com Macho e orientação da interpolação circular ORICONCW e ORICC, somente ângulo de abertura ou a direção do macho deve ser programado. A programação simultânea destes dois dados no mesmo bloco não é permitida.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14123 [Canal %1:] Bloco %2 ângulo de mudança de direção do cone é muito pequeno

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Com Macho e interpolação circular, ângulo de abertura programado deve ser maior que a metade do ângulo entre o início e o final da orientação. Caso contrário um macho não pode ser definido.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14124 [Canal %1:] Bloco %2 início da tangente de orientação é zero

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Com Macho e interpolação circular com continuação tangencial (ORICONTO), o início da tangente de orientação não deve ser zero.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14125 [Canal %1:] Bloco %2 rotação programada não é possível

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: A rotação programada da orientação da ferramenta não pode ser executada.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14126 [Canal %1:] Bloco %2 Fator de saída ORIPATH não permitido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O valor programado com ORIPLF = r não está na faixa permitida. O fator de retração relativo deverá estar no intervalo 0 <= r < 1.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14127 [Canal %1:] Bloco %2 rotação programada várias vezes

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: A rotação (3o. grau de liberdade de orientação na transformação 6 eixos) foi programado diversas vezes.
A rotação é claramente definida por uma das seguintes especificações:
- Especificação da posição do eixo rotativo incluído na transformação
- Especificação do ângulo Euler ou RPY (A2, B2, C2)
- Especificação do vetor normal de orientação (AN3, BN3, CN3)
- Especificação do ângulo THETA de rotação

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14128 [Canal %1:] Bloco %2 Programação absoluta da rotação de orientação com ORIROTC ativo

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: A rotação da orientação (3º grau de liberdade da orientação em transformações de 6 eixos) foi programada com o código ORIROTC ativo. Isto não é possível, pois com o ORIROTC ativo, a rotação da orientação é alinhada relativa à tangente do percurso.
No ORIROTC somente é possível a programação do ângulo de rotação THETA, o qual indica o ângulo
do vetor de rotação com a tangente do percurso.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14129 [Canal %1:] Bloco %2 programados eixos de orientação e componentes de um vetor de orientação

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Foram programados, simultaneamente, ângulos de orientação e componentes de um vetor de orientação.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14130 [Canal %1:] Bloco %2 foram indicados demasiados valores de inicialização

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Na configuração de uma array através de SET foi indicada uma quantidade de valores de inicialização maior que a quantidade de arrays especificadas no andamento do programa.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Reduzir o número de valores de inicialização.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14131 [Canal %1:] Bloco %2 programados eixos de orientação e ângulo de avanço/lateral

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Foram programados, simultaneamente, ângulos de orientação e um ângulo de avanço ou ângulo lateral.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14132 [Canal %1:] Bloco %2 eixos de orientação programados incorretamente

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Possíveis causas:
A configuração dos eixos de orientação não está compatível com a cinemática da máquina. Também quando, por exemplo, o sistema de medição não foi parametrizado para eixos rotativos.
- Um eixo que é solicitado como eixo de orientação é atualmente não disponível como eixo de deslocamento.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir os dados de máquina.
Fornecer a orientação de eixos solicitada usando GET(..) ou GETD(..).

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14133 [Canal %1:] Bloco %2 código G para definição da orientação não é permitido Explicação

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Só é possível programar um código G do 50. grupo de código G se o dado de máquina MD21102 $MC_ORI_DEF_WITH_G_CODE estiver como "TRUE"

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir os dados de máquina.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14134 [Canal %1:] Bloco %2 Código G para interpolação de orientação não permitida: n° de erro %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do erro

Explanation: O alarme pode ter diversas causas, que são identificadas pelo número de erro dado:
Existem os seguintes números de erro:
1: Um código G do 51º grupo de código G que pode ser programado somente se MD21104 $MC_ORI_IPO_WITH_G_CODE for ajustado pra TRUE.
2: Quando o código G ORIANGLE do 51° do grupo for programado, o MD21102 $MC_ORI_DEF_WITH_G_CODE pode ser ajustado para TRUE.
3: A combinação do código G ORIANGLE do 51° grupo e ORIAXPOS do 50° grupo não é permitida.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir os dados de máquina.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14136 [Canal %1:] Bloco %2 orientação polinomial não permitida

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Programação da orientação polinomial para ambos os ângulos (PO[PHI], PO[PHI]) e para coordenadas do ponto de referência na ferramenta (PO[XH], PO[YH], PO[ZH]) não é permitida. Orientação polinomial pode ser programada somente se uma orientação de transformação estiver ativa e a orientação for mudada pelo vetor de interpolação (ORIVECT, ORICONxxx, ORICURVE/ORICURINV), por exemplo, a orientação não deve mudar pelo eixo de interpolação (ORIAXES).

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Modificar o programa NC

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14137 [Canal %1:] Bloco %2 polinômios PO[PHI] e PO[PSI] não permitidos

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Um polinômio para os ângulos PHI e PSI somente pode ser programado se a orientação é interpolada no plano entre o início e o final da orientação (ORIVECT, ORIPLANE) ou (ORICONxxx). Se uma interpolação do tipo ORICURVE estiver ativa, nenhum polinômio pode ser programado para os ângulos PHI e PSI.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Modificar o programa NC

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14138 [Canal %1:] Bloco %2 polinômios PO[XH], PO[YH] e PO[ZH] não permitidos

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Polinômios para as coordenadas do ponto de referência na ferramenta (PO[XH], PO[YH], PO[ZH]) somente pode ser programada se uma interpolação do tipo ORICURVE/ORICURINV estiver ativa. Se ORIVECT, ORIPLANE, ORICONxxx estiver ativa, nenhum polinômio pode ser programado para as coordenadas XH, YH e ZH.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Modificar o programa NC

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14139 [Canal %1:] Bloco %2 polinômios para ângulo de rotação PO[THT] não permitido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Um polinômio para o ângulo de rotação de orientação (PO[THT]) somente pode ser programado se a transformação que estiver ativa o suportar.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Modificar o programa NC

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14140 [Canal %1:] Bloco %2 Programação da posição sem transformação não é permitida

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Informação de posição foi programada para uma posição de eixo mas nenhuma transformação estava ativa.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14144 [Canal %1:] Bloco %2 Movimento PTP não permitido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O código G PTP foi programado para movimento diferente de G0 ou G1.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14146 [Canal %1:] Bloco %2 movimento CP ou PTP não é permitido sem transformação

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Programou-se para um movimento o código G CP ou PTP, sem que esteja ativa uma transformação.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14147 [Canal %1:] Bloco %2 Spline para a orientação não é possível

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Quando uma orientação é programada e ao mesmo tempo a BSPLINE estiver ativa, a interpolação da orientação de ferramenta deve ser feita através de uma 2º curva espacial. Isto significa que o código ORICURVE/ORICURINV deverá estar ativo para a interpolação da orientação.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Altere o programa de NC

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14148 [Canal %1:] Sistema de referência ilegal para movimento cartesiano manual

Parameters: %1 = Número do canal

Explanation: Um valor ilegal foi introduzido nos dados de ajuste SD42650 $SC_CART_JOG_MODE para o sistema de referência de movimento cartesiano manual.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Introduzir um valor adequado nos dados de ajuste SD42650 $SC_CART_JOG_MODE.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14150 [Canal %1:] Bloco %2 número de porta-ferramenta incorretamente programado ou declarado (MD)

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Foi programado um número de porta-ferramenta negativo ou superior ao do dado de máquina MD18088 $MN_MM_NUM_TOOL_CARRIER.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Por favor, informe o pessoal/departamento de service autorizado. Programar o número válido para o porta-ferramenta ou corrigir o dado de máquina MD18088 $MN_MM_NUM_TOOL_CARRIER.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14151 [Canal %1:] Bloco %2 rotação não permitida do porta-ferramenta

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Foi ativado um porta-ferramenta com um ângulo de rotação diferente de zero, apesar do eixo correspondente não estar definido. Um eixo de rotação não está definido quando todos os três componentes de direção são zero.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Definir o ângulo de rotação em zero ou definir o eixo de rotação associado.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14152 [Canal %1:] Bloco %2 porta-ferramenta: Orientação inválida. Código de erro: %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Código de erro

Explanation: Foi feita uma tentativa de definir uma orientação de ferramenta com o auxílio do Frame ativo com o qual a atual cinemática do porta-ferramenta não pode ser alcançada. Este caso sempre poderá ocorrer quando os dois eixos do porta-ferramenta não estiverem perpendiculares entre si, quando o porta-ferramenta possuir menos que dois eixos rotativos,
ou quando a posição do eixo rotativo programada violar as limitações de eixo correspondentes. Junto ao alame, um código de erro será emitido especificando a causa em detalhes:
O código de erro possui os seguintes significados:
1: 1o. eixo rotativo da primeira solução violou o limite inferior
2: 1o. eixo rotativo da primeira solução violou o limite superior
10: 2o. eixo rotativo da primeira solução violou o limite inferior
20: 2o. eixo rotativo da primeira solução violou o limite superior
100: 1o. eixo rotativo da segunda solução violou o limite inferior
200: 1o. eixo rotativo da segunda solução violou o limite superior
1000: 2o. eixo rotativo da segunda solução violou o limite inferior
2000: 2o. eixo rotativo da segunda solução violou o limite superior
3: A orientação solicitada não é admitida com a configuração de eixo especificada
Vários código de erro que indicam uma violação dos limites do eixo poderão ocorrer simultaneamente.
Dado que numa violação do limite do eixo é feita a tentativa, através da adição e subtração de múltiplos de 360 graus, de se alcançar uma posição válida dentro dos limites do eixo permitidos, caso isto não seja possível, não está definido se foi violado o limite inferior ou superior do eixo

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Modifique o programa de peça (TCOABS em vez do TCOFR, ative um frame diferente. Modifique os dados de toolholder. Modifique o plano G17-G19)
Se o alarme não pode ser apagado e um alarme adicional 14710 for gerado em RESET, os dados da máquina 20126$MC_TOOL_CARRIER_RESET_VALUE devem ser estabelecidos para zero.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14153 [Canal %1:] Bloco %2 tipo de porta-ferramenta desconhecido: %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Tipo do porta-ferramenta.

Explanation: Foi declarado um tipo inválido de porta-ferramenta em $TC_CARR23[ ]. Somente são permitidos: t, T, p, P, m, M.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Alterar o conteúdo dos dados do porta-ferramenta.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14154 [Canal %1:] Bloco %2 a entrada da correção fina no parâmetro %3 do porta-ferramenta orientável %4 é muito grande

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Parâmetro inválido do porta-ferramenta orientável
%4 = Número do porta-ferramenta orientável

Explanation: O valor máximo válido numa correção fina de um porta-ferramenta orientável, é limitado pelo dado de máquina MD20188 $MC_TOCARR_FINE_LIM_LIN para grandezas lineares e pelo dado de máquina MD20190 $MC_TOCARR_FINE_LIM_ROT para grandezas rotativas. O alarme somente ocorre quando o dado de ajuste SD42974 $SC_TOCARR_FINE_CORRECTION for diferente de zero.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Inserir valor válido de correção fina

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14155 [Canal %1:] Bloco %2 definição inválida do frame básico para o offset de porta ferramenta

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Se a seleção de um porta-ferramenta levar a uma alteração no offset da mesa, deve ser definido um frame básico válido para incluir este deslocamento, ver também dado de máquina 20184 (TOCARR_BASE_FRAME_NUMBER).

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Alterar o programa de peça ou o dado de máquina 20184 (TOCARR_BASE_FRAME_NUMBER).

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14156 [Canal %1:] Erro tool carrier ativação com reset

Parameters: %1 = Número do canal

Explanation: Os parâmetros em MD20110 $MC_RESET_MODE_MASK necessitam que um suporte de ferramenta arientável ativo seja mantido após reset. Isto é feito cancelando a seleção anterior do suporte de ferramentas e então selecionando novamente ele com dados que devem ter sido modificados. Se um erro ocorrer durante a nova seleção, este alarme será emitido (como aviso) e então uma tentativa será feita para selecionar o suporte de ferramentas orientável nos ajustes iniciais. Se esta segunda tentativa for bem sucedida, o ciclo interrompido continuará sem qualquer alarme.
Tipicamente o alarme ocorre somente quando um suporte de ferramenta orientável anterior tenha sido definido com TCOFR, e as direções dos eixos tenham sido trocadas antes do reset, de tal modo que os parâmetros adequados para o frame associado não sejam mais possíveis. Se houverem outras causas para o alarme, resultará em um alarme também sendo enviado na tentativa em selecionar os parâmetros iniciais, sendo também mostrado claramente em texto

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Verifique o programe

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14157 [Canal %1:] Bloco %2 tipo de interpolação inválida em MOVT

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Uma interpolação linear ou Spline deve estar ativa com MOVT (G0, G1, ASPLINE, BSPLINE,CSPLINE).

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Alterar o programa.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14158 [Canal %1:] Erro ao resetar a seleção da torre porta-ferramentas para a transformação com as cadeias cinemáticas

Parameters: %1 = Número do canal

Explanation: O ajuste dos dados de usinagem $MC_TOOL_CARRIER_RESET_VALUE e $MC_TRAFO_RESET_NAME exigem que tanto a torre porta-ferramentas orientável e a transformação definida pelas cadeias cinemáticas sejam ativadas em RESET ou no início do programa. Esta combinação não é permitida. Neste caso, o conteúdo dos dados de usinagem $MC_TOOL_CARRIER_RESET_VALUE é ignorado, isto é, uma torre porta-ferramentas orientável não é ativada. Esta situação é exibida junto com o alarme 14156. No entanto, o início do programa não é impedido.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Corrija os dois dados de usinagem declarados.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14159 [Canal %1:] Bloco %2 programados mais que dois ângulos com ROTS ou AROTS

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Um frame de rotação é descrito, usando ângulos sólidos, com as instruções ROTS e AROTS. Podem ser programados, no máximo, dois ângulos.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Alterar o programa.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14160 [Canal %1:] Bloco %2 seleção do comprimento de ferramenta sem declaração de um eixo geométrico

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Se, na correção de comprimento de ferramenta com palavra H e G43 / G44 no modo ISO_2 através do dado de máquina MD20380 $MC_TOOL_CORR_MODE_G43G44, estiver ativada a variante C (comprimento de ferramenta produz efeito no eixo programado), pelo menos um eixo geométrico deverá ser declarado.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Alterar o dado de máquina MD20380 $MC_TOOL_CORR_MODE_G43G44 ou o programa de peça

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14162 [Canal %1:] Bloco %2 erro %3 na ativação da função CUTMOD ou CUTMODK

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

%3 = Código de erro

Explanation: Um erro ocorreu durante a ativação da função CUTMOD ou CUTMODK. O tipo de falha é definido mais detalhadamente pelo erro do número de código:

Para erros com códigos de erro menores que 100, MD20125 $MC_CUTMOD_ERR possam ser usados para determinar se a condição de erro é levada a questão de um alarme, e se o alarme somente for exibido ou também disparar a parada de um programa.

Erros com códigos de erro maiores ou iguais a 100 sempre levam a uma parada de programa.

Código de erro:

1 Nenhuma direção do corte válido é definida para a ferramenta ativa.

2 Os ângulos de corte (ângulo livre e ângulo de suporte) da ferramenta ativa são zero.

3 O ângulo de alivio da ferramenta ativa possui um valor inadmissível (menor que 0 grau ou maior que 180 graus).

4 O ângulo de suporte da ferramenta ativa possui um valor inadmissível (menor que 0 grau ou maior que 90 graus).

5 O ângulo do inserto da ferramenta ativa tem um valor inadmissível (menor que 0 grau ou maior que 90 graus).

6 A combinação da posição de corte e do ângulo de suporte da ferramenta ativa não é permitida (com posições de corte 1 a 4, o ângulo de suporte deve ser menor que ou igual a 90 graus, com as posições de corte 5 a 8, deve ser maior ou igual a 90 graus).

7 A ponta da ferramenta não está localizada no plano de usinagem e o ângulo GAMMA entre a ponta da ferramenta e o plano de usinagem excedem o limite superior especificado utilizando os dados de configuração SD42998 $SC_CUTMOD_PLANE_TOL.

8 A placa de corte não é localizada no plano de usinagem, o ângulo ALPHA é maior que 1 grua. O ângulo ALPHA é o ângulo de rotação em torno do eixo da coordenada, que é perpendicular ao eixo da rotação do ângulo BETA e o eixo da rotação do ângulo GAMMA (com G18 o eixo X).

100 A matriz de rotação a ser usada para calcular a modificação da posição da extremidade de corte não descreve uma rotação pura, isto é, contém espelhamento, escalas ou cisalhamento.

101 Quando CUTMODK está ativado, não há transformação da orientação válida ativa. Uma transformação de eixo 5 ou 6 definida com as cadeias cinemáticas deve ser ativo.

102 O comando do idioma "CUTMODK" foi chamado com um parâmetro inválido. Somente os parâmetros "NEW", "CLEAR", "ON" e "OFF" são permitidos.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir os dados de ferramenta ou modificar o programa de peças.

Como alternativa, omitir o alarme para todos os erros com os números de erro menores que 100 com o auxílio de MD20125 $MC_CUTMOD_ERR.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14165 [Canal %1:] Bloco %2 número ISO H/D selecionado %3 não é compatível com a ferramenta %4

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

%3 = Número H/D do modo ISO

%4 = Número da ferramenta

Explanation: Se em modo ISO_2 ou ISO_3 for programado um número H ou D, então este deverá estar presente na ferramenta ativa. A ferramenta ativa também pode ser a última ferramenta carregada no fuso mestre ou porta-ferramentas mestre. Se este número H ou D não existir nesta ferramenta, será emitido este alarme.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Reação local ao alarme.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Programe corretamente o número ISO H/D

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14166 [Canal %1:] Bloco %2 erro %3 Programação de um offset de comprimento de ferramenta com TOFF / TOFFL

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Código de erro

Explanation: Durante a programação de um offset de comprimento de ferramenta com TOFF ou com TOFFL ocorreu um erro. O tipo de falha é determinado de forma mais detalhada através do número do código de erro:
Código de erro
1 Pelo menos um componente de offset de comprimento de ferramenta foi programado (com TOFF) em duplicidade em um bloco.
2 Pelo menos um componente de offset de comprimento de ferramenta foi programado (com TOFFL) em duplicidade em um bloco.
3 Em um bloco os componentes de offset de comprimento de ferramenta foram programados ao mesmo tempo com TOFF e com TOFFL.
4 Na programação do offset de comprimento da ferramenta com TOFF é obrigatória a especificação de um índice, a forma TOFF=.... não é permitida.
5 Na programação do TOFFL foi especificado um índice inválido (valores permitidos 1..3).
6 Na programação do TOFF foi especificado um eixo inválido como índice. Apenas eixos geométricos são permitidos.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o bloco de programa com erro.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14170 [Canal %1:] Bloco %2 tipo de interpolação inválida na correção de comprimento de ferramenta

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Se uma correção de ferramenta (G43 / G44) estiver ativa no modo de linguagem ISO_M, deve também estar ativa a interpolação linear.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14180 [Canal %1:] Bloco %2 número H %3 não definido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Código H do modo ISO

Explanation: O número H indicado não está atribuído a nenhuma ferramenta (ISO_M)

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14181 [Canal %1:] Bloco %2 Correção de ferramenta ISO %3 não disponível

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da correção

Explanation: Relevante apenas em modo ISO2 e ISO3:
Na seleção da correção de ferramenta com H ou D:
Em modo ISO2 e ISO3 são permitidas apenas as correções de ferramenta 1 - 98.
Exceção: Com H99 em modo ISO2 e com o valor de correção da seleção de ferramenta em modo ISO3 também pode ser selecionar o corte estruturado D1 da ferramenta ativa.
Na descrição da correção de ferramenta com G10:
Em modo ISO2 e ISO3 são permitidas apenas as correções de ferramenta 1 - 98.
A correção de ferramenta H99 somente pode ser descrita em modo de programação Siemens (G290) com $TC_DPx[y,z]= .

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Corrigir o bloco NC e escolher a correção de ferramenta permitida na faixa de 1 a 98.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14182 [Canal %1:] Bloco %2 Diversos valores em endereços H e D

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco,label

Explanation: Relevante apenas em modo ISO2:
Com H e D são programados o comprimento de ferramenta e o raio de ferramenta. A programação conduz a números de correção contraditórios nas memórias de correção acopladas.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Corrigir o bloco NC. Programar apenas o H ou o D ou programar o mesmo valor sob o endereço H e D.
Definir o Bit do MD10890 $MN_EXTERN_TOOLPROG_MODE, como Bit6=1. Agora são possíveis diferentes valores nos endereços H e D.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14183 [Canal %1:] Bloco %2 Após a correção Siemens devem ser programados os endereços H e D

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco,label

Explanation: Relevante apenas em modo ISO2:
Um offset de ferramenta no modo Siemens com D>1 está ativo e um comando ISO2, G43, G44,G49 é aplicado. Além disso um offset ISO com H0-H99 ou D0-D98 deve ser selecionado.
O alarme também é disparado, caso MD10890 $MN_EXTERN_TOOLPROG_MODE, bit6=1:
Se for selecionada a memória de correções da Siemens com H99 e um corte em modo Siemens, então na próxima seleção da memória de correções ISO deve ser selecionada novamente a correção de comprimento e de raio da ferramenta.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Corrigir o bloco NC.
Programar endereços H e/ou D no bloco.
Caso MD10890 $MN_EXTERN_TOOLPROG_MODE, bit6=0, apenas os endereços H ou D devem ser programados.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14184 [Canal %1:] Bloco %2 O G44 não é possível com a correção de ferramenta H99

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco,label

Explanation: Relevante apenas em modo ISO2:
Com H99 foi escolhido o número D estruturado D1 da ferramenta ativa. Estes valores de correção não podem ser processados negativos com G44.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Corrigir o bloco NC.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14185 [Canal %1:] Bloco %2 Código D %3 não definido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Código D do modo ISO

Explanation: O número D indicado não está atribuído a nenhuma ferramenta (modo de linguagem ISO_M)

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14186 [Canal %1:] Bloco %2 Modo ISO2 e ToolCarrier ou adaptador de ferramenta ativados juntos. (Identificação %3)

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco,label
%3 = Identificador

Explanation: Relevante apenas em modo ISO2:
Apenas é feita a tentativa de ativar juntamente uma correção ISO2 e o ToolCarrier ou adaptador de ferramenta.
Identificação 1: Correção ISO2 está ativa (ativado em modo ISO2) e é feita a tentativa de ativar também um ToolCarrier em modo Siemens.
Identificação 2: Foi ativado um ToolCarrier em modo Siemens e agora é ativada uma correção de ferramenta em modo ISO2.
Identificação 3: Em modo Siemens existe uma ferramenta ativa no adaptador e agora é ativada uma correção de ferramenta em modo ISO2.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Corrigir o bloco NC.
Para identificação 1: Selecionar uma correção Siemens antes da ativação do ToolCarrier,
Para identificação 2: Desativar o ToolCarrier antes da seleção de uma correção de comprimento de ferramenta em modo ISO2.
Para identificação 3: Carregar a ferramenta (T=0) antes da seleção de uma correção de comprimento de ferramenta em modo ISO2 ou ativar a ferramenta sem adaptador.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14196 [Canal %1:] Bloco %2 erro %3 durante interpretação do $SC_CUTDIRMOD

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do erro

Explanation: Ocorreu um erro durante a interpretação das strings contidas no dado de ajuste SD42984 $SC_CUTDIRMOD. Este dado de ajuste sempre é lido durante uma nova seleção de um corte. O número de erro indica a causa do erro:
1: A string apenas consiste de espaços vazios ou de um sinal
2: Nome de frame desconhecido após $P_
3: Nenhum ponto duplo após o primeiro nome de frame válido
4: Memória insuficiente durante a criação interna de um frame
5: Índice inválido de frame
6: Detectados outros caracteres após a string completa
7: Falta o segundo nome de frame após o ponto duplo
8: Rotação inadmissível de frame (as normais da superfície estão giradas uma contra outra em 90 graus ou mais)
9: Corrente inválida de frame (o primeiro frame deve estar na frente do segundo frame na corrente de frame)
10: Nome inválido de eixo
11: O eixo não é um eixo rotativo
12: String inválida que não pode ser atribuída em nenhum dos tipos de erro 1 a 11
20: Indicação inválida de ângulo (valor numérico)
30: Ângulo inválido de rotação (nenhum múltiplo inteiro de 90 graus)

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Entre com uma string válida no SD42984 $SC_CUTDIRMOD.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14197 [Canal %1:] Bloco %2 número D e número H programados simultaneamente

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Palavra D e palavra H foram programadas simultaneamente

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14198 [Canal %1:] Bloco %2 troca ilegal do setup da ferramenta com offset de ferramenta

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Se um offset estiver ativo na direção da ferramenta, a mudança de bloco não é possível se isso for trocar o valor do offset dos eixos do canal (troca de plano, troca do ângulo de corte (ferramenta de torneamento, substituição de eixo geométrico).

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: - Corrigir o programa de peça.
- Reduzir o offset em direção a ferramenta a zero.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14199 [Canal %1:] Bloco %2 mudança de plano não permitida para ferramenta com componente de

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Caso uma ferramenta tenha um componente de desgaste ou de comprimento, que seja avaliada para um eixo transversal com valor em diâmetro (Bit 0 e/ou Bit 1 ativados no MD20360 $MC_TOOL_PARAMETER_DEF_MASK) e neste dado de máquina esteja colocado adicionalmente o Bit 2, a ferramenta em questão só pode ser utilizada no plano ativo na seleção da ferramenta. Uma mudança de plano provocará este alarme.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Alterar a programa de peça.
Reset o Bit 2 no MD20360 $MC_TOOL_PARAMETER_DEF_MASK.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14200 [Canal %1:] Bloco %2 raio polar negativo

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: No ponto final da especificação do bloco de posicionamento com G00, G01, G02 ou G03 com coordenadas polares, o raio polar indicado sob a instrução RP=... é negativo.
Definição dos termos:
- Indicação do ponto de fim de um bloco com ângulo e raio polares referentes ao pólo atual (Condições de percurso: G00/ G01/G02/G03).
- Nova determinação do pólo com ângulo e raio polar, referentes ao ponto de referência selecionado com função G. G110 ... último ponto programado do plano, G111 ... ponto zero no atual WCS, G112 ... último pólo

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças do NC - introduções admissíveis para o raio polar são apenas valores absolutos positivos que indicam a distância entre o pólo atual e o ponto de chegada do bloco. (A direção é determinada com o ângulo polar AP=...).

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14210 [Canal %1:] Bloco %2 ângulo polar demasiado grande

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explanation: Na especificação do fim de um bloco de posicionamento com G00, G01, G02 ou G03 nas coordenadas polares, foram ultrapassados os valores permitidos para o ângulo polar que é programado com a instrução AP=... . Este abrange a área de -360 a +360 graus com uma correção de 0.001 grau.

Definição de termos:

- Especificação do fim de um bloco com ângulo e raio polares referentes ao pólo atual (funções preliminares: G00/G01/G02/G03).

- Nova definição do pólo com ângulo e raio polares referentes ao ponto de referência selecionado com a condição G. G110 ... no último ponto programado do plano, G111 ... no ponto zero do sistema atual de coordenadas da peça a trabalhar (Trabalho), G112 ... referente ao último pólo.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças do NC - os valores permitidos para o ângulo polar situam-se entre os valores -360 graus e +360 graus com uma Correção de 0.001 graus.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14250 [Canal %1:] Bloco %2 raio polar negativo

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explanation: Na nova determinação do pólo com G110, G111 ou G112 nas coordenadas polares, o raio polar indicado com a instrução RP=... é negativo. Só são admissíveis valores positivos absolutos.

Definição de termos:

- Indicação do fim de um bloco com ângulo e raio polares referentes ao pólo atual (Condições de percurso: G00/G01/G02/G03).

- Nova determinação do pólo com ângulo e raio polares, referentes ao ponto de referência selecionado com a condição G. G110 ... último ponto programado do plano, G111 ... ponto zero da peça a trabalhar atual, G112 ... último pólo

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir programa de peças NC - introduções válidas para o raio polar só são valores positivos absolutos que indicam a diferença entre o ponto de referência e o novo pólo. (A direção é determinada pelo ângulo polar AP=...).

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14260 [Canal %1:] Bloco %2 ângulo polar demasiado grande

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explanation: Na nova determinação do pólo com G110, G111 ou G112 nas coordenadas polares, foram ultrapassados os valores do ângulo polar que é indicado sob a instrução AP=... . Este abrange a área de -360 a +360 graus com uma Correção de 0.001 graus.

Definição de termos:

- Indicação do fim de um Bloco com ângulo e raio polares, referentes ao pólo atual (Condições de percurso: G00/G01/G02/G03).

- Nova determinação do pólo com ângulo e raio polares, referentes ao ponto de referência selecionado com a condição G. G110 ... último ponto programado do plano, G111 ... ponto zero da peça a trabalhar atual, G112 ... último pólo

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças NC - os valores de introdução permitidos para o ângulo polar encontram-se entre -360 graus e +360 graus com uma Correção de 0.001 graus.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14270 [Canal %1:] Bloco %2 pólo programado de forma incorreta

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Na determinação do pólo foi programado um eixo que não faz parte do plano de trabalho selecionado. A programação nas coordenadas polares refere-se sempre ao plano ativado com G17 a G19. O mesmo se aplica à determinação de um novo pólo com G110, G111 ou G112.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir programa de peças do NC. Só podem ser programados os dois eixos geométricos que definem o plano atual a trabalhar.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14280 [Canal %1:] Bloco %2 coordenadas polares programadas de forma incorreta

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O fim do bloco indicado foi programado no sistema de coordenadas polares (com AP=..., RP=...) como também no sistema de coordenadas cartesiano (endereço de eixos X, Y,...).

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças do NC - o movimento do eixo só pode ser indicado em um sistema de coordenadas.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14290 [Canal %1:] Bloco %2 programou-se grau de polinômio maior que 5 para interpolação polinomial

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Na interpolação polinomial, foi programado um grau de polinômio maior que cinco. Só é possível programar, no máximo, polinômios do 5.° grau.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14300 [Canal %1:] Bloco %2 sobreposição do nônio ativada incorretamente

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: - Avanço da manivela eletrônica ativada incorretamente:
- 1. para eixos de posição.
- Avanço da manivela eletrônica programada para eixos de indexação:
- Posição não programada.
- FA e FDA programado para o mesmo eixo no bloco.
- Para eixos de contorno.:
- Posição não programada
- G60 não ativo
- Primeiro grupo G incorreto (apenas G01 a CIP)

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14320 [Canal %3:] Eixo %4: Manivela %1 usada em duplicidade (%2).

Parameters: %1 = Nônio número
%2 = Uso
%3 = canal
%4 = Eixo

Explanation: Alarme informativo, indicando que o nônio mencionado está sendo utilizado duas vezes:
O segundo parâmetro fornece a explicação:
1: Bloco com correção de nônio axial para este eixo não pode ser executado porque o nônio para este eixo executa um movimento DRF
2: Bloco com correção de velocidade de trajetória não pode ser executado porque o nônio executa um movimento DRF para este eixo
3: Bloco com contorno via nônio não pode ser executado porque o nônio executa um movimento DRF para este eixo
4: Eixo de PLC com correção de nônio axial não pode ser iniciado imediatamente porque o nônio executa um movimento DRF para este eixo
5: O eixo é um eixo recíproco com correção de nônio axial; o movimento recíproco não pode ser iniciado imediatamente porque o nônio executa um movimento DRF para este eixo.
6: O movimento DRF para este eixo não pode ser executado porque uma correção de nônio axial está ativa para este eixo com nônio.
7: O movimento DRF para este eixo não pode ser executado porque uma correção de velocidade de deslocamento via nônio está ativa e o eixo pertence a este deslocamento.
8: O movimento DRF para este eixo não pode ser executado porque um contorno via nônio está ativo e o eixo pertence a este deslocamento.
9: O movimento DRF para este eixo não pode ser executado porque é um eixo de PLC com correção via nônio ativa
10: O movimento DRF para este eixo não pode ser executado porque o eixo está ativo como eixo recíproco com correção via nônio.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Utilize o nônio para somente uma finalidade de cada vez.

Programm continuation: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

14400 [Canal %1:] Bloco %2 correção do raio da ferramenta ativa na comutação da transformação

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Não é permitida uma mudança da transformação com a correção do raio da ferramenta ativa.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Antes de uma mudança de transformação proceder com G40 à correção do raio da ferramenta no programa de peças do NC (em um bloco com G00 ou G01).

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14401 [Canal %1:] Bloco %2 transformação não existente. Erro %3.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: A transformação pretendida não está disponível. A causa do erro é explicada em detalhes pelo código de erro.
1: Sem transformações disponíveis.
2: Sem transformações do tipo "eixo inclinado" disponíveis.
3: Sem transformações de orientação disponíveis.
4: Sem transformações de transmissão disponíveis.
5: Sem transformações tracyl disponíveis.
6: Sem transformações encadeadas disponíveis.
22: As transformações pretendidas do tipo "eixo inclinado" não foram encontradas.
23: As transformações de orientação não foram encontradas.
24: As transformações de transmissão não foram encontradas.
25: As transformações tracyl não foram encontradas.
26: As transformações encadeadas não foram encontradas.
40: Houve uma tentativa para ativar uma transformação definida por correntes cinemáticas. Entretanto, nenhuma destas transformações foi habilitada (MD18866 $MN_MM_NUM_KIN_TRAFOS é zero).
41: Nenhum nome de transformação (primeiro parâmetro de chamada) foi especificado para a chamada de transformação TRAFOON.
42: Houve uma tentativa para ativar uma transformação definida por correntes cinemáticas. Entretanto, nenhuma transformação com o nome especificado foi encontrada.
43: Houve uma tentativa para ativar uma transformação definida por correntes cinemáticas cujo nome fora alterado desde a última ativação. Os dados da transformação alterada não se tornaram ativos até depois de um NEWCONF ou RESET.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Os códigos de erro 1 a 6 indicam que o controle não contém software necessário. A transformação não pode nem ser ativada pelo parâmetro da máquina ou dados da opção.
Para os códigos de erro restantes:
Modificar o programa de peças; programar as transformações definidas somente.
Verificar MD24... $MC_TRAFO_TYPE_... (atribuir a transformação à operação do programa de peças).

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14402 [Canal %1:] Bloco %2 spline ativa na troca da transformação

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Não é permitida uma troca da transformação em um deslocamento spline em curva. A sequência de blocos spline tem que ser concluída.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14403 [Canal %1:] Bloco %2 pré-processamento não está sincronizado com o processamento principal de forma segura

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explanation: As trajetórias dos eixos de posicionamento não podem ser calculadas previamente de forma segura. Consequentemente não se tem a posição exata no MCS. Desta forma, pode acontecer que seja efetuada uma mudança da transformação no programa principal não prevista pelo pré-processamento.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças. Sincronizar o pré-processamento com o programa principal.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

14404 [Canal %1:] Bloco %2 parametrização inválida na seleção da transformação

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explanation: Ocorreu um erro na seleção da transformação.

Possíveis causas do erro:

- Um dos eixos comandado pela transformação ficou bloqueado porque:
- está sendo utilizado por um outro canal (-> desbloquear)
- encontra-se no modo fuso (-> desbloquear com SPOS)
- encontra-se no modo POSA (-> desbloquear com WAITP)
- é um eixo Pos concorrente (-> desbloquear com WAITP)
- A parametrização feita via dados de máquina está incorreta
- A parametrização do eixo ou do eixo geométrico na transformação está incorreta,
- Dados de máquina incorretos (-> alterar os dados de máquina, reiniciar)

Atenção: Todos os eixos bloqueados devem ser indicados através do alarme 14092 ou alarme 1011 ao invés do alarme 14404.

Causas de erros dependentes da transformação podem ser em: TRAORI: -

TRANSMIT:

- A posição atual do eixo da máquina é inadequada para a seleção (p.ex. Seleção no pólo) (-> alterar um pouco a posição)
- A parametrização através dos dados de máquina está incorreta
- Necessidades especiais referentes ao eixo de máquina não foram atendidas (p.ex.. eixo circular não é um eixo modular) (-> alterar os dados de máquina, reinicializar).

TRACYL:

O parâmetro programado na seleção da transformação não é permitido.

TRAANG:

- O parâmetro programado na seleção da transformação não é permitido.
- A parametrização através dos dados de máquina está incorreta
- O parâmetro está incorreto (p.ex. TRAANG: valor do ângulo desfavorável) (-> Alterar dados de máquina, reiniciar)

Transformação persistente:

- Dados de máquina para transformação persistente estão incorretos. (-> considerar dependências, alterar dados de máquina, reiniciar)

Somente para ciclos compilados ativos 'transformação OEM':

O eixo envolvido na transformação deve ser referenciado.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Por favor, informe o pessoal/depamento de service autorizado. Alterar programa de peças ou alterar dados de máquina.
Somente para ciclos compilados ativos 'transformação OEM':
Primeiramente referencie o eixo antes de selecionar a transformação.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14410 [Canal %1:] Bloco %2 spline ativa na comutação do eixo geométrico

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Não é permitida a alteração da parametrização de eixos geométricos para eixos de canal na definição da curva spline.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14411 [Canal %1:] Bloco %2 correção do raio da ferramenta ativa na comutação do eixo geométrico

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Não é permitida a alteração da configuração de eixos geométricos para eixos de canal com correção do raio da ferramenta ativa .

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14412 [Canal %1:] Bloco %2 transformação ativa na comutação do eixo geométrico

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Não é permitida a alteração da configuração de eixos geométricos para eixos de canal com a transformação ativada .

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14413 [Canal %1:] Bloco %2 correção fina de ferramenta: comutação eixo geométrico/eixo de canal não é permitida

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Não é permitida a alteração da configuração de eixos geométricos para eixos de canal com a correção fina de ferramenta ativada .

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14414 [Canal %1:] Bloco %2 Função GEOAX: chamada incorreta

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Os parâmetros durante a chamada do GEOAX(...) estão incorretos. As possíveis causas são:
- O número de parâmetros é ímpar.
- Foram especificados mais do que 6 parâmetros.
- Foi programado um número de eixo geométrico que é menor que 0 ou maior que 3.
- Um número de eixo geométrico foi programado em duplicidade.
- Um identificador de eixo foi programado em duplicidade.
- Foi feita uma tentativa de atribuir um eixo de canal de um eixo geométrico que tem o mesmo nome como um eixo de canal.
- Foi feita a tentativa de atribuir um eixo de canal de um eixo geométrico que não possui nenhuma funcionalidade IPO (veja oMD30460 $MA_BASE_FUNCTION_MASK Bit8).
- Foi feita uma tentativa de retirada de um eixo geométrico do grupo de eixos geométricos que tem o mesmo nome como um eixo de canal.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Alterar programa de peças ou bloco de correção.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14415 [Canal %1:] Bloco %2 Controle tangencial: mudança de eixo geométrico ou de canal não permitida

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Um alteração de eixos geométricos de canal não é permitida enquanto a função de controle tangencial está ativa.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Altere o programa de usinagem e desative a função de controle tangencial com o comando TANGDEL.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14420 [Canal %1:] Bloco %2eixo de indexação %3 frame não permitido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Eixo

Explanation: O eixo deve ser posicionado como eixo de indexação, no entanto, um frame está ativo. Isto é proibido através do dado de máquina MD32074 $MA_FRAME_OR_CORRPOS_NOTALLOWED.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Por favor, informe o pessoal/departamento de service autorizado. Corrigir o programa de peças. Alterar o dado de máquina MD32074 $MA_FRAME_OR_CORRPOS_NOTALLOWED

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14430 [Canal %1:] Bloco %2 Eixo tangencial %3 pode não estar programado como eixo de posicionamento.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = nome do eixo

Explanation: Um eixo escravo do tipo tangencial não pode ser movimentado como um eixo de posicionamento.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Altere o programa de usinagem e desative a função de controle tangencial com o comando TANGDEL.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14432 [Canal %1:] Bloco %2 Distância de suavização tangencial do eixo %3 é muito pequena.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = nome do eixo

Explanation: Para um eixo tangencial que está acoplado durante a preparação, um arredondamento de comprimento deve ser indicado com TANGON() na ativação do controle tangencial, ou possivelmente ocorrendo descontinuidades do eixo tangencial não poderá ser suavizado. Este comprimento de arredondamento deve ser maior que 1 incremento.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Alterar o programa de peças

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14434 [Canal %1:] Bloco %2 Relação do desnível tangencial do eixo %3 é inválido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo

Explanation: O valor do fator r programado em TLIFT, para o percurso de afastamento relativo, deve estar entre 0 e 1.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Alterar o programa de peças

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14500 [Canal %1:] Bloco %2 instrução DEF ou PROC não permitida no programa de peça

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Os programas de peças NC com elementos de linguagem de alto nível dividem-se em uma primeira parte de definição seguida de em uma parte de programa. A transição não é marcada de forma específica; os primeiros comandos de programa não pode ser seguidos de instruções de definição.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Colocar as instruções de definição e de PROC no início do programa.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14510 [Canal %1:] Bloco %2 falta instrução PROC na chamada da subrotina

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Com a chamada de subrotinas parametrizadas ('call-by-value' ou 'call-by-reference') a subrotina chamada tem que iniciar com uma instrução PROC.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Definir a subrotina de acordo com o tipo utilizado.
1. Formato convencional de subrotina (sem transmissão de parâmetros):
% SPF 123456
:
M17
2. Estrutura de subrotina com palavra chave e nome (sem transmissão de parâmetros):
PROC SUBROTINANAME
:
M17
ENDPROC
3. Estrutura de subrotina com palavra chave e nome (com transmissão de parâmetros 'call-by-value'):
PROC SUBROTINANAME (VARNAME1, VARNAME2, ...)
:
M17
ENDPROC
4. Estrutura de subrotina com palavra chave e nome (com transmissão de parâmetros 'call-by-reference'):
PROC SUBROTINANAME (Typ1 VARNAME1, Typ2 VARNAME2, ...)
:
M17
ENDPROC

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14520 [Canal %1:] Bloco %2 instrução PROC não permitida na parte de definição de dados

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: A instrução PROC só pode aparecer no início de uma subrotina.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir adequadamente o programa de peças NC .

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14530 [Canal %1:] Bloco %2 Instrução EXTERN e PROC não estão em conformidade

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: As subrotinas com transmissão de parâmetros têm que ser conhecidas pelo programa antes de serem chamadas. Se as subrotina estiverem sempre presentes (ciclos fixos), o comando determina as interfaces de chamada durante a inicialização do sistema. Caso contrário deverá ser programada uma instrução EXTERN .
Exemplo:
N123 EXTERN SUBROTINANAME (TYP1, TYP2, TYP3, ...)
O tipo da variável deverá neste caso coincidir forçosamente ou ser compatível com o tipo determinado na definição (instrução PROC); o nome pode ser diferente.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Verificar os tipos de variáveis da instrução EXTERN e PROC quanto à sua compatibilidade e corrigir.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14540 [Canal %1:] Bloco %2 ferramenta com perfil: ângulo de limite mínimo programado mais que uma vez (gume D%3)

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do gume, rótulo

Explanation: O ângulo limite de uma ferramenta de contorno deve ser igual a zero apenas em um gume envolvente.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Altere a definição de ferramenta

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14541 [Canal %1:] Bloco %2 ferramenta de perfil: ângulo de limite máximo programado mais que uma vez (gume D%3)

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do gume, rótulo

Explanation: O ângulo limite de uma ferramenta de contorno deve ser igual a zero apenas em um gume envolvente.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Altere a definição de ferramenta

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14542 [Canal %1:] Bloco %2 ferramenta de perfil: ângulo de limite mínimo não foi programado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Ao definir uma ferramenta de contorno, ou o ângulo limite não deve ser informado, ou os valores limites mínimo e máximo devem ser programados uma vez para cada

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Altere a definição de ferramenta

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14543 [Canal %1:] Bloco %2 ferramenta de perfil: ângulo de limite máximo não foi programado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Ao definir uma ferramenta de contorno, ou o ângulo limite não deve ser informado, ou os valores limites mínimo e máximo devem ser programados uma vez para cada

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Altere a definição de ferramenta

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14544 [Canal %1:] Bloco %2 ferramenta de perfil: gume D%3 não se encontra entra os limites de gumes

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do gume, rótulo

Explanation: Ao definir uma ferramenta com limites, todos os gumes devem ser posicionados com os ângulos entre os limites mínimo e máximo, sempre que girando no sentido anti-horário

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Altere a definição de ferramenta

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14545 [Canal %1:] Bloco %2 ferramenta de perfil: gume D%3 envolve completamente gume D%4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do gume, rótulo
%4 = Número do gume, rótulo

Explanation: Na definição de uma ferramenta de contorno, tangentes são colocadas nos cantos circulares adjacentes. Isto não será possível, se um canto estiver completamente cirunscrito por um outro.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Altere a definição de ferramenta

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14546 [Canal %1:] Bloco %2 ferramenta de perfil: gume D%3 define um canto côncavo

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do gume, rótulo

Explanation: O contorno de uma ferramenta de contorno deve ser completamente convexo, isto é, não deverá ter qualquer canto côncavo.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Altere a definição de ferramenta

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14547 [Canal %1:] Bloco %2 ferramenta de perfil: checksum incorreto ou não presente

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Quando dado de máquina MD20372 $MC_SHAPED_TOOL_CHECKSUM foi parametrizado, nenhuma aresta foi encontrada para o qual o comprimento e o raio da ferramenta sejam iguais a soma negativa das arestas anteriores.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Verifique a definição da ferramenta. Uma aresta deve existir, os componentes de comprimento da ferramenta e o raio que seja igual a soma negativa das arestas anteriores. Isto não levará em consideração os componentes de comprimento de ferramenta da primeira aresta. Na comparação de componentes, a soma relevante do valor básico e do valor de desgaste são comparados entre si, não propriamente os componentes.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14548 [Canal %1:] Bloco %2 ferramenta de perfil: raio negativo no gume D%3 não permitido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do gume, rótulo

Explanation: Não é permitido raio negativo para ferramenta de contorno, isto é a soma dos raios básicos e o valor de desgaste deve ser pelo menos 0.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Verifique a definição da ferramenta. Troque raio do corretor

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14549 [Canal %1:] Bloco %2 ferramenta de perfil: programação ilegal. Código número: D%3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Código de erro

Explanation: Programação não permitida foi encontrada para ferramenta de contorno na compensação ativa de ferramenta. A causa do erro é mostrada em detalhes pelos códigos de erro.

1: No grupo G 17, KONT está ativa durante ativação

2: No grupo G 17, KONT está ativa durante desativação

9: No grupo G 40, CUTCONOF não está ativa

10: Reprogramação de G41 / G42 com compensação de raio de corte já ativo não é permitido

20: Círculo com mais que uma rotação não é permitido

21: Elipse (círculo não está no nível de compensação)

23: Envolvente não é permitida

24: Vários polinômios somente no mesmo bloco não é permitido. Estes blocos podem ser criados p. ex. COMPCAD ou G643.

30: Parada do pré-processamento não é permitida.

41: Ponto de partida do primeiro bloco de compensação não pode ser atingido por qualquer uma das arestas definidas

42: Ponto final do último bloco de compensação não pode ser atingido por qualquer uma das arestas definidas

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Altere o programa de NC

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14550 [Canal %1:] Bloco %2 ferramenta de perfil: troca ilegal de ferramenta de perfil. Código número: %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Código de erro

Explanation: Uma nova ferramenta com desvio de contorno foi ativado para ferramenta de contorno, na compensação de raio aa ferramenta ativa.
A causa do erro é mostrada em detalhes pelos códigos de erro.
Se o código de erro é inteiro, os três valores decimais inferiores especificam o número da aresta na qual o erro foi detectado, enquanto que o dígito de milhar explica sua causa com maiores detalhes.

-1: A ferramenta foi apagada.

-2: O número de elementos de contorno (arestas) definindo a ferramenta, foi alterado.

1000: O centro da aresta foi alterado

2000: O raio da aresta foi alterado.

3000: O ângulo inicial foi alterado.

4000: O ângulo final foi alterado.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Altere o programa de NC

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14551 [Canal %1:] Bloco %2 ferramenta de perfil: ângulo do gume D%3 é maior que 359 graus

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do gume, rótulo

Explanation: Uma única extremidade tem que cobrir um ângulo máx de 359 graus.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Verifique definição da ferramenta.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14600 [Canal %1:] Bloco %2 memória de carregamento %3 não pode ser criada

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do arquivo

Explanation: Não foi possível criar a memória de carregamento para 'Execução externa'. Possíveis causas:
- Memória disponível insuficiente (mínimo ver MD18360 $MN_MM_EXT_PROG_BUFFER_SIZE)
- Não estão disponíveis quaisquer recursos para a comunicação HMI-NCK (ver MD18362 $MN_MM_EXT_PROG_NUM)
- O arquivo já existe.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Liberar memória, p.ex. apagando programas de peças.
- Corrigir os MDs MD18360 $MN_MM_EXT_PROG_BUFFER_SIZE e/ou MD18362 $MN_MM_EXT_PROG_NUM.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14601 [Canal %1:] Bloco %2 memória de carregamento não pôde ser apagada

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Não foi possível apagar a memória de carregamento para 'Execução externa'. Causa possível:
- A comunicação HMI-PLC não foi concluída.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Com POWER ON todos as memórias de carregamento são apagadas.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14602 [Canal %1:] Bloco %2 Tempo esgotado no recarregamento externo

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Ao recarregar subrotinas externas(EXTCALL ou execução de unidades de leitura externas) não foi possível estabelecer conexão com a HMI durante o tempo de monitoração configurado com MD10132 $MN_MMC_CMD_TIMEOUT.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Verificar a conexão com a HMI
- Aumentar o MD10132 $MN_MMC_CMD_TIMEOUT.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14603 [Canal %1:] Bloco %2 Timeout na execução externa

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Se um programa foi selecionado para ser executado externamente, então espera-se que após o início do programa de peça a primeira linha de programa de peça possa ser lida do buffer de recarga dentro de 60s.
Se este não for o caso, a execução do programa de peça é cancelado com o alarme 14603 se a conexão com a HMI ou com o dispositivo externo estiver interrompido.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Verificar a conexão com a HMI e repetir a seleção do programa que deverá ser executado externamente.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.
- Confirmar o alarme com a tecla Reset
- Repetir a seleção do programa
- Iniciar o programa de peça

14610 [Canal %1:] Bloco %2 correção de bloco não é possível

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Foi enviado um alarme que poderia ser eliminado, a princípio, através da correção de programa. Sendo que o erro, no entanto, ocorreu em um programa executado externamente, não é possível auxílio através da função correção de bloco/ correção de programa.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Cancelar o programa com Reset.
- Corrigir o programa na HMI ou PC.
- Reiniciar o carregamento externo (eventualmente com a procura de bloco do ponto da interrupção)

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14615 [Canal %1:] Ocorreu um erro durante o Handling da função -Controle de sintaxe-: Identificação %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Não é utilizado
%3 = Código do erro

Explanation: Ocorreu um erro durante o Handling da função de controle de sintaxe através dos serviços PI _N_CHKSEL, _N_CHKRUN, _N_CHKABO e _N_SEL_BL. A situação do erro é melhor descrita através do parâmetro %3:
Valor
1: Um número de linha inválido foi transmitido com o serviço de PI _N_SEL_BL
2: Um número de linha inválido foi transmitido para o fim da área através do serviço de PI _N_CHKRUN
3: O serviço PI _N_CHKSEL foi ativado, apesar de uma seleção de bloco (serviço PI _N_SEL_BL) estar ativa para o programa selecionado

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Valor
1: Atribuir o serviço PI _N_SEL_BL com o número de linha correto
2: Atribuir o serviço PI _N_CHKRUN com o número de linha correto para o fim da área
3: Antes da ativação do serviço PI _N_CHKSEL deve-se providenciar para que o canal esteja em estado de Reset.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

14620 [Canal %1:] Bloco %2 Erro ao abrir o programa %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do programa

Explanation: O programa %3 não pode ser executado, pois ele foi bloqueado por outro aplicativo, por exemplo, pelo HMI-Editor.
Segundo plano: o programa %3 está em um portador de dados externo (cartão CF, unidade de rede, dispositivo USB) e deve ser executado dali em modo EES (Execution from External Storage). No entanto, o programa não pode ser executado, pois ele foi aberto para gravação por outro aplicativo como o HMI-Editor, e o WRITE-Lock está ativo para este arquivo.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Cancelar o programa com Reset
- Fechar o aplicativo que estabeleceu o WRITE-Lock, como o HMI-Editor, e depois continuar a edição do programa com NC-Start.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14621 [Canal %1:] Bloco %2 Timeout durante o acesso ao programa externo %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do programa

Explanation: O programa %3 está em um portador de dados externo (cartão CF, unidade de rede, dispositivo USB). Durante o acesso ao programa ocorreu um timeout.
Possível causa do erro/falha: Falha de rede.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - eventualmente eliminar as falhas de rede

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14622 [Canal %1:] Acesso ao arquivo %2 interrompido por %3 %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Arquivo que não pode ser acessado.
%3 = Função com a qual é acessado.
%4 = Mensagem de erro

Explanation: O programa está armazenado em um meio de dados externos (cartão CF, drive de rede, dispositivo USB). Ocorreu um erro quando o programa foi acessado.
Possível causa do erro: problemas na rede.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: - eventualmente eliminar as falhas de rede

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

14623 A biblioteca EES não existe

Explanation: A biblioteca EES não existe; nenhum programa parcial pode ser executado com EES.

Reaction: Canal não está pronto.
Visualização de alarme.

Remedy: Carregar biblioteca EES

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

14624 A biblioteca EES é incompatível.

Explanation: A biblioteca EES é incompatível; nenhum programa parcial pode ser executado com o EES.

Reaction: Canal não está pronto.
Visualização de alarme.

Remedy: Substituir a biblioteca EES

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

14625 [Canal %1:] Bloco %2 Problemas no arquivo de acesso modo EES %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Arquivo que não pode ser acessado.

Explanation: O programa está localizado em um meio de dados externos (unidade de rede, dispositivo USB). Ocorreram problemas ao acessar o programa.
Causa possível ou erro: falha de rede.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - se necessário, solucione as falhas de rede e reinicie o programa

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14650 [Canal %1:] Bloco %2 Instrução SETINT com entrada inválida no acionamento da ASUP

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Subrotinas assíncronas (ASUPs) são subrotinas que são executadas em função de uma entrada de hardware (rotina de interrupção, iniciada através de uma entrada rápida do NCK).
O número da entrada NCK deve estar entre 1 e 8. Ela é atribuída na instrução SETINT com a palavra-chave PRIO = ... com uma prioridade de 1 - 128 (1 corresponde à prioridade mais alta).
Exemplo:
Se a entrada NCK passar de 5 para 1, a subrotina AB-HEB_ Z deve ser iniciada com a mais alta prioridade.
N100 SETINT (5) PRIO = 1 ABHEB_Z
Restrição para o SW-PLC2xx: O número da entrada NCK deve ser 1 ou 2.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Não programar entrada rápida NCK na instrução SETINT inferior a 1 ou superior a 8.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14660 [Canal %1:] Bloco %2 instrução SETINT com nível de prioridade inválida

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explanation: O número da entrada NCK deve estar entre 1 e 8. Ela é atribuída na instrução SETINT com a palavra-chave PRIO = ... com uma prioridade de 0 - 128 (1 corresponde à prioridade mais alta).

Exemplo:

Se a entrada NCK passar de 5 para 1, a subrotina ABHEB_ Z deve ser iniciada com a mais alta prioridade.

N100 SETINT (5) PRIO = 1 ABHEB_Z

Restrição para o SW-PLC2xx: O número da entrada NCK deve ser 1 ou 2.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Não programar a prioridade da entrada NCK com um valor inferior a 1 ou superior a 128.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14700 [Canal %1:] Bloco %2 Timeout no comando ao interpretador

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explanation: Excedido o tempo de processamento para os comandos internos tais como SELECIONAR (seleção do programa de peças), RESET (reset do canal), REORG (reconfiguração da memória volátil) e NEWCONFIG (alteração nos dados de máquina específicos de configuração = reinicialização).

Excedido o tempo de processamento para os comandos internos tais como seleção de programa de usinagem, reset, ou uma alteração na configuração específica de dados de máquina.

Reaction: Parada do interpretador

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Favor entrar em contato com a Assistência Técnica autorizada.

Se o erro de tempo de processamento resultar a partir uma carga de sistema excessiva e temporária (p. ex. na área MMC ou em aplicações OEM), o processamento poderá ser executado sem com a repetição do programa/operação.

Caso contrário, solicite o suporte (Support Request) indicando o texto do erro no seguinte endereço: http://www.siemens.com/automation/support-request

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

14701 [Canal %1:] Bloco %2 número de blocos NC disponíveis reduzido em %3

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

%3 = Número de blocos não disponíveis

Explanation: Após um reset verificou-se que o número dos blocos foi reduzido em comparação ao último reset. Isto foi causado por um erro de sistema. O processamento do programa de peças pode continuar após o reconhecimento do alarme. Se o número dos blocos indisponíveis for inferior ao MD28060 $MC_MM_IPO_BUFFER_SIZE, o alarme POWERON 14700 será enviado.

Reaction: Parada do interpretador

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Proceder como em erro no sistema.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14710 [Canal %1:] Bloco %2 erro na sequência de inicialização durante o processamento da função %3

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

%3 = Identificador da função causadora do erro.

Explanation: Após a inicialização do comando, RESET e START de programa., são gerados (ou não) blocos de inicialização nos dados de máquina MD20110 $MC_RESET_MODE_MASK e MD20112 $MC_START_MODE_MASK.

Poderão ocorrer erros devido a um ajuste incorreto dos dados de máquina. Os erros são emitidos com as mesmas mensagens de erro que também são dadas quando a função é programada incorretamente no programa de peça.

Também é gerado este alarme para facilitar o entendimento de que um erro está relacionado à freqüência de inicialização.

O parâmetro %3 indica qual função que deve ativar o alarme:

Inicialização de controle e RESET (programa):

Valor:

0: Erro durante a sincronização entre pré-processamento e processamento principal

1: Erro na seleção da correção de comprimento de ferramenta

2: Erro na seleção da transformação

3: Erro na seleção do deslocamento do ponto zero

Durante a inicialização são carregados adicionalmente definições de macro e interfaces de ciclo. Se ocorrer um erro, então este será mencionado com o valor= 4 ou o valor= 5.

6: Erro na criação de áreas de proteção 2 1/2-D durante a inicialização.

START do programa:

Valor

100: Erro durante a sincronização entre pré-processamento e processamento principal

101: Erro na seleção da correção de comprimento de ferramenta

102: Erro na seleção da transformação

103: Erro na seleção do fuso sincronizado

104: Erro na seleção do deslocamento do ponto zero

105: Erro após o travamento WRITE no programa selecionado

Principalmente quando o gerenciamento de ferramentas está ativo pode ocorrer que uma ferramenta bloqueada esteja no fuso no porta-ferramenta, mas que mesmo assim deve ser ativada.

Estas ferramentas sem função são ativadas com RESET. Com START e através do dado de máquina MD22562$MC_TOOL_CHANGE_ERROR_MODE pode-se configurar se um alarme deve ser gerado ou se uma estratégia de desvio automática deve ser selecionada.

Se o parâmetro 3 compreender valores de 200 a 203, isto significa que, em determinados comandos (partida de ASUP, seleção de sobregravações, função Teach) não existem blocos NC suficientes para o pré-processamento de blocos do NC.

Solução: Aumentar o dado de máquina MD28070 $MC_MM_NUM_BLOCKS_IN_PREP

Reaction: Parada do interpretador

Canal não está pronto.

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
Se o parâmetro %3= 0 - 3:
Caso o alarme ou mais alarmes aparecerem com RESET:
Verificar o ajuste dos dados de máquina MD20110 $MC_RESET_MODE_MASK,
MD20120 $MC_TOOL_RESET_VALUE, MD20121 $MC_TOOL_PRESEL_RESET_VALUE,
MD20122 $MC_TOOL_RESET_NAME (somente com gerenciamento de ferramentas ativo),
MD20130 $MC_CUTTING_EDGE_RESET_VALUE, MD20132 $MC_SUMCORR_RESET_VALUE,
MD20126 $MC_TOOL_CARRIER_RESET_VALUE,
MD20150 $MC_GCODE_RESET_VALUES, MD20154 $MC_EXTERN_GCODE_RESET_VALUES,
MD20140 $MC_TRAFO_RESET_VALUE,
MD21330 $MC_COUPLE_RESET_MODE_1,
MD24002 $MC_CHBFRAME_RESET_MASK.

Se o parâmetro %3= 100 - 104:
Verificar o ajuste do dado de máquina MD20112 $MC_START_MODE_MASK e dos dados denominados '..._RESET_...' em RESET. Com o gerenciamento de ferramentas ativo, eventualmente descarregar a ferramenta do porta-ferramenta/ fuso mencionada no alarme e resetar o estado 'bloqueada'.
Se o parâmetro %3= 4 ou 5:
Verificar as definições de macro em _N_DEF_DIR.
Verificar os diretórios de ciclo _N_CST_DIR e _N_CUS_DIR.
Se o parâmetro %3= 6:
Foi emitido adicionalmente um alarme 18002 ou 18003. Este alarme contém o número da área de proteção definido incorretamente e uma identificação que está incorreta na definição da área de proteção. Devem ser corrigidas de acordo as variáveis de sistema.
Se o parâmetro %3= 200 a 203:
Aumentar o dado de máquina MD28070 $MC_MM_NUM_BLOCKS_IN_PREP.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14711 [Canal %1:] Seleção de transformação não permitida porque o eixo %2 não está disponível

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Baseado na configuração do dado de máquina MD20110 $MC_RESET_MODE_MASK e MD20140 $MC_TRAFO_RESET_VALUE, a transformação deve ser selecionada executando um reset ou inicializando o sistema. Entretanto, isto não é possível porque o eixo %2 requisitado para isto não está disponível. Razões possíveis: O eixo foi ocupado por outro canal ou pelo PLC.

Reaction: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Utilize o comando GET para alocar o eixo %2 no canal no qual a transformação deva ser selecionada.
- Selecione a transformação por meio de comando no programa de usinagem.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14712 [Canal %1:] Erro ao selecionar a retração JOG: código de erro %4 info %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Não é utilizado
%3 = Informação adicional
%4 = Código de erro

Explanation: Ocorreu um erro na seleção do JOG Retract, descrito com mais detalhes no código de erro (parâmetro 4%):
Lista de códigos de erros:
1: Sem dados de retração disponível
2: Seleção é ativada durante torneamento de rosca
3: Erro ao preparar blocos de inicialização. Os estados da informação adicional (parâmetro %3) do passo inicial no qual o erro ocorre. O alarme é emitido imediatamente antes da etapa de inicialização:
100: Erro ao sincronizar a pré-execução e principal
101: Erro ao selecionar a compensação de comprimento de ferramenta
102: Erro ao selecionar a transformação
103: Erro ao gerar o frame da ferramenta
104: Erro ao gerar o bloco de rosca
105: Erro ao substituir os eixos geométricos
4: A posição do eixo indicado na informação adicional não possui o estado "sincronizado" ou "restaurado"
5: O eixo indicado na informação adicional já está atribuído em outro canal pela retração em JOG
6: O eixo geométrico indicado pela seleção da retração em JOG não existe
7: MD 20110 $MC_RESET_MODE_MASK bit 0 não está ajustado
8: Rosqueamento está ativo. A direção da rosca não pode ser explicitamente atribuída ao eixo JOG

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: As seguintes condições devem ser preenchidas a fim de selecionar a retração JOG:
- Uma execução do programa com a correção da ferramenta ativa foi cancelada pelo Reset ou PowerOff
- Sinal PLC DB21-30 DBX377.5 (Dados de retração disponíveis) ou OPI variável retractState bit 1está ajustado
- Modo JOG está ativo
- O canal na qual a retração JOB é para ser selecionada está no estado Reset
- A função "Taper turning" [conicidade] não deve estar ativa quando a retração JOG estiver selecionada
- As posições de eixo sincronizadas ou restauradas devem estar presentes para os eixos envolvidos na transformação
Se necessário, ative a restauração de posição para encorders incrementais (MD34210 $MA_ENC_REFP_STATE[]=3)
- MD 20110 $MC_RESET_MODE_MASK bit 0 deve ser ajustado (valor-padrão)
No caso de um erro, o alarme deve ser reconhecido com Reset. Então, a seleção pode ser repetida, observando as condições acima mencionadas.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14720 [Canal %1:] Bloco %2 eixos ausentes na transformação centerless

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: No canal não se encontram todos os eixos/fusos, que foram definidos pelos dados de máquina para a retificação centerless.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Por favor informe o departamento de assistência técnica autorizada.
1. Corrigir o programa de peças.
2. Alterar dados de máquina:
24110 TRAFO_AXES_IN_n
21522 TRACLG_GRINDSPI_NR
21524 TRACLG_CTRLSPI_NR.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14730 [Canal %1:] Bloco %2 conflito na ativação da transformação centerless

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: - A transformação Centerless não pode ser ativada quando:
- G96 está ativo e o rebolo de arraste é simultaneamente fuso mestre.
- O rebolo de arraste está em um grupamento dependente.
- Os eixos da transformação centerless se sobrepoem a uma transformação ativada e uma ferramenta está ativa.
- Para o rebolo de corte ou para o rebolo de arraste se encontram ativadas ferramentas que não são ferramentas centerless (T1, T2) .
- Está ativada a velocidade periférica constante para o rebolo de arraste .

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Corrigir programa de peças.
- Verificar os dados da ferramenta.
- Verificar os dados de máquina.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14740 [Canal %1:] Bloco %2 não existem dados de ferramenta para a retificação centerless

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Para a retificação "centerless" têm que existir dados de ferramenta em T1, D1 (rebolo de corte) e/ou T2,D1 (rebolo de arraste). Aqui foi detectado um erro.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Corrigir o programa de peças.
- Verificar os dados da ferramenta.
- Verificar os dados de máquina.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14745 [Canal %1:] Bloco %2 retificação centerless não está ativa

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Tentou-se desativar a retificação centerless, apesar desta não estar ativada .

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14750 [Canal %1:] Bloco %2 excesso de funções auxiliares programadas

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Em um único bloco NC foram programadas mais de 10 funções auxiliares.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Verificar se todas as funções auxiliares são necessárias para o bloco. Funções modais não necessitam serem repetidas. Criar um bloco separado para as funções auxiliares ou dividir as funções auxiliares em vários blocos.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14751 [Canal %1:] Bloco %2 recursos para ações síncronas de movimento não são suficientes (código: %3)

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Identificador

Explanation: Para o processamento de ações síncronas de movimento serão solicitados recursos que são configurados através dos dados de máquina MD28060 $MC_MM_IPO_BUFFER_SIZE, MD28070 $MC_MM_NUM_BLOCKS_IN_PREP, MD28251 $MC_MM_NUM_SAFE_SYNC_ELEMENTS e MD28250 $MC_MM_NUM_SYNC_ELEMENTS, e MD28253 $MC_MM_NUM_SYNC_STRINGS. Se estes recursos forem insuficientes para o processamento do programa de peça, então isso será sinalizado com este alarme. Para isso o parâmetro %3 indica quais recursos falharam:
Identificação <= 2: aumentar MD28060 $MC_MM_IPO_BUFFER_SIZE ou
MD28070 $MC_MM_NUM_BLOCKS_IN_PREP
Identificação > 2: aumentar MD28250 $MC_MM_NUM_SYNC_ELEMENTS, MD28251 $MC_MM_NUM_SAFE_SYNC_ELEMENTS
Identificação 7: MD28253 $MC_MM_NUM_SYNC_STRINGS.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças ou aumentar os recursos.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14752 [Canal %1:] Bloco %2 Conflito - DELDTG | STOPREOF

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Em um bloco com ações síncronas de movimento, que se referem a um bloco de movimento, foram programados DELDTG (cancelamento de caminho restante) e STOPREOF (parada do pré-processamento).

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: As funções DELDTG e STOPREOF excluem-se mutuamente em um bloco.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14753 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; tipo de interpolação inadmissível

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID

Explanation: O tipo de interpolação ativa (p.ex. interpolação de 5 eixos) não é permitido para a ação síncrona de movimento e para a função 'vários avanços'.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14754 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; tipo de avanço incorreto

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID

Explanation: O tipo de avanço ativo não é permitido para a sincronização de movimentos e para a função 'vários avanços'.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14756 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; valor incorreto

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID

Explanation: Atribuição: Valor ilegal.
A atribuição a uma variável ou parâmetro de transferência de um procedimento ou função foi considerado acima ou abaixo da faixa de valores.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Modificar o programa de peças.
Respeitar a variação de valor da variável ou parâmetro de transferência.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14757 [Canal %1:] Bloco %2 ação síncrona de movimento com tipo incorreto

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: A combinação programada entre ação e tipo de sincronização de movimentos não é permitida:
- RET é permitido somente no ciclo de tecnologia.
- Função "Several feeds" não permitida no ciclo de tecnologia
- Saídas da função H e M não permitidas com WHENEVER, FROM e DO
- MEASA / MEAWA / MEAC não permitidas com WHENEVER, FROM e DO
- DELDTG e STOPREOF permitidas somente em ação não-modal síncrona com WHEN e EVERY
- PRESETON / PRESETONS podem ser usadas somente com WHEN ou EVERY

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14758 [Canal %1:] Bloco %2 valor programado não está disponível

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: As variáveis de sincronização $AA_LOAD, $AA_TORQUE, $AA_POWER e $AA_CURR são ativadas pelo MD36730 $MA_DRIVE_SIGNAL_TRACKING. A variável do sistema $VA_IS: Posição atual segura somente se disponível se MD36901 $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE for estabelecido e a opção $ON_NUM_SAFE_AXES for estabelecida para um tamanho suficiente.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Alterar programa de peças ou dados de máquina.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14759 [Canal %1:] Bloco %2 ação síncrona de movimento com tipo incorreto de eixo

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Quando há vários avanços, para um tempo de centelhamento (spark-out) ou para um retorno rápido de avanço, tem que ser programado no mínimo um eixo geométrico. Se, adicionalmente, existirem eixos sincronizados no bloco, no caso de vários avanços, a velocidade para os eixos sincronizados é implicitamente adaptada. Para os eixos sincronizados não se processa um retorno rápido. No entanto, passado o curso do retorno ou o tempo de centelhamento, será também processada a função cancelar caminho restante para os eixos sincronizados no bloco.
A partir de P3.2 o alarme já não é utilizado.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Programar o eixo como eixo de posicionamento com avanço axial, retorno rápido ou tempo de centelhamento.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14760 [Canal %1:] Bloco %2 função auxiliar de um mesmo grupo programada várias vezes

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Se necessário, as funções M e H podem ser divididas em grupos através de dados de máquina. Desta forma, as funções auxiliares são agrupadas de modo a que várias funções individuais de um grupo se excluam mutuamente. Dentro de um mesmo grupo só é permitida e justificável apenas uma função auxiliar.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Por favor, informe o pessoal/departamento de service autorizado. Programar apenas uma função auxiliar de cada grupo no mesmo bloco. (Para o agrupamento consultar as instruções de programação do fabricante da máquina).

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14761 [Canal %1:] Bloco %2 ação síncrona de movimento: função DELDTG não é permitida com correção de raio de ferramenta ativa

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O cancelamento rápido do caminho restante de ações síncronas mediante DELDTG não é permitido com correção do raio de ferramenta ativa.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Desativar a correção do raio de ferramenta antes do cancelamento rápido do caminho restante e, a seguir, selecionar novamente
ou
a partir da versão de software Sw 5 ou superior: ' cancelamento do caminho restante sem preparação': programar DELD

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14762 [Canal %1:] Bloco %2 excesso de variáveis PLC programadas

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O número das variáveis PLC programadas para funções auxiliares excedeu o número máx. permitido.
Para cada operação de gravação, um elemento é exigido para a seguinte gravação das variáveis do PLC rapidamente um após o outro.
Se varias operações de gravação estão disponíveis como elementos a serem executados, o transporte do bloco deve ser garantido (sob certas circunstâncias, iniciar a parada de pré-processamento), ou se disponível, aumentar MD28150 $MC_MM_NUM_VDIVAR_ELEMENTS

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Modificar o programa de peças ou, quando necessário, os dados de máquina.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14763 [Canal %1:] Bloco %2 excesso de variáveis Link programadas

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O número das variáveis NCU-link programadas excedeu o número máx. permitido. O número é especificado pelo dado de máquina MD28160 $MC_MM_NUM_LINKVAR_ELEMENTS.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças ou o dado de máquina.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14764 NCU-Link não é capaz de transferir todas as mensagens de link não-cíclico do tipo %2 imediatamente

Parameters: %1 = Tipo de mensagem de link não-cíclico (por exemplo, variáveis do link, dados da máquina, alarmes

Explanation: Este alarme é utilizado por desenvolvedores de ciclo para fins de diagnóstico.

A atribuição de valores a um link variável (por ex., tivação destes alarmes pode ser configurada com MD11416 $MN_LINK_DYNMSG_ALARM_MASK. O tipo especificado corresponde ao bit relevante em MD11416 (ver descrição do bit).

Um atribuição de valores a um link variável (por ex. $a_dld[16]=19) é realizada no programa principal e transferida via link NCU para todos os NCUs de links da rede. A largura de banda desta conexão restringe o número de atribuições de valores que pode ser transferido em um ciclo de interpolação.

Todas as atribuições de valores são combinadas no bloco do programa principal subsequente e executada imediatamente neste bloco. Um bloco do programa principal é o bloco no qual você pararia em modo de bloco simples SLB1.

Exemplos:

Blocos com movimento transversal real (G0 X100), Stopre, G4, WAITM, WAITE,...

Os alarmes ocorrem se o número de variáveis link definidas em um ciclo de interpolação exceder aquele que pode ser transferido. As variváveis link não são transferidas até o próximo ciclo de interpolação. A atribuição não é perdida!

Reaction: Visualização de alarme.

Visualização de advertência.

Remedy: Insira blocos de programa entre as atribuições, caso a execução do programa permita. Ver também $A_LINK_TRANS_RATE.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

14765 NCU-Link não é capaz de transmitir todas as variáveis Link

Explanation: A atribuição de um valor a uma variável Link (p.ex.: $a_dld[16]=19) é feita no programa principal e comunicada, via NCU--Link, a todas as NCUs na conexão de Link. A largura de banda desta conexão limita o número de valores, as quais podem ser transmitidos dentro de um ciclo de interpolação. As operações de atribuição não transmitidas são armazenadas temporariamente. Esta memória temporária está cheia!Todas as atribuições de valores são combinadas no próximo bloco do programa principal e, na execução do mesmo, imediatamente realizadas.

Um bloco de programa principal e aquele, no qual se pararia no modo bloco a bloco SLB1.

Exemplos:

Blocos com movimento de posicionamento verdadeiro (G0 X100), Stopre, G4, WAITM, WAITE,...

Operações de escaneamento de variáveis Link não são afetadas (p.ex.: R100= $a_dld[16])

Reaction: NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Remedy: Insira blocos de programa, que necessitem de um número grande de ciclos de interpolação para a execução (p.ex. G4 F10) entre as atribuições. Um bloco com parada de pré-processamento adicional não vai melhorar a situação! Veja também $A_LINK_TRANS_RATE, para uma variável que poderá ser testada antes de uma atribuição.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14766 NCU-Link muito carregado, ameaça memória insuficiente

Explanation: Alarme informativo para o autor do programa de peças.

A capacidade de transmissão NCU-Links não é suficiente para transmitir todos os dados. A estes dados não cíclicos pertencem atribuições de variáveis link, escrita de dados de máquina, valores de Container-Switch e escrita de dados do usuário.

Estes tipos dados são armazenados e não são perdidos. Esta memória está 70% ocupada.

Reaction: Visualização de alarme.

Visualização de advertência.

Remedy: O tempo dos dados cíclicos não deve ser distorcido no programa de peça.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

14767 Equalização de dados de máquina via NCU-Link não foi efetuada completamente

Explanation: Foi utilizado um opcional não habilitado.

Reaction: NC não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Alterar simultaneamente, menos dados de ajuste ou dados de máquina.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

14768 Função auxiliar axial para o link da NCU não pode ser emitida

Explanation: Alarme de aviso para o programador.
Uma função axial auxiliar transmitida via NCU-Link não pode ser executada, pois o buffer de transmissão
com o PLC está 100% cheio.

Reaction: Visualização de alarme.
Visualização de advertência.

Remedy: No programa de peça, dados cíclicos, neste caso a emissão de funções auxiliares para eixos Link na NCU com interpolação,
deve ser separado em relação ao tempo.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

14769 [Canal %1:] Bloco %2 Spindle %3 Funções auxiliares implícitas %4 Buffer cheio

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do fuso
%4 = Número de funções auxiliares

Explanation: No máximo 5 funções "M" auxiliares podem ser inseridas em um bloco de NC. O limite superior é o total programado e implicitamente gera funções M auxiliares. Funções auxiliares implícitas M19 e M70 são geradas, caso o bit 19 de MD35035 $MA_SPIND_FUNCTION_MASK for alterado para 1 para M19 e/ou o bit20 para M70. M19 é gerado com SPOS e SPOSA dependendo da configuração. O mesmo se aplica para M70 e a transição para operação de eixos. A extensão do endereço corresponde ao número do fuso como a saída do PLC.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Distribua para vários blocos as funções M auxiliares e funções de fuso que são geradas implicitamente, M19 e M70
- Desative qualquer função auxiliar implícita que não são requeridas em MD35035 $MA_SPIND_FUNCTION_MASK, bit 19 e/ou bit 20.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14770 [Canal %1:] Bloco %2 função auxiliar programada errada

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: A quantidade permitida de funções auxiliares programadas por bloco NC foi excedida ou foi programada mais do que uma função auxiliar do mesmo grupo (função M ou função S).

Nas funções auxiliares definidas pelo usuário a quantidade máxima de funções auxiliares por grupo é determinada nos ajustes de sistema da NCK através do dado de máquina MD11100 $MN_AUXFU_MAXNUM_GROUP_ASSIGN para todas as funções auxiliares (valor nominal: 1).

Para cada função auxiliar definida pelo usuário que deve ser classificada à um grupo, a classificação é feita através de 4 dados de máquina específicos de canal.

Retorno do ASUP com M02/M17/M30, onde o código M não está sozinho no bloco. Isto não é permitido quando um bloco foi cancelado através do ASUP com WAITE, WAITM ou WAITMC. Correção Programar M02/M17/M30 sozinhos num bloco ou substituir por RET.

22010 AUXFU_ASSIGN_TYPE: Tipo de função auxiliar, p. ex. M

22000 AUXFU_ASSIGN_GROUP: grupo desejado

22020 AUXFU_ASSIGN_EXTENSION: event. extensão necessária

22030 AUXFU_ASSIGN_VALUE: valor da função

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças com o máx. 16 funções auxiliares, máx. 5 funções M por bloco NC, máx. 1 função auxiliar por grupo.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14780 [Canal %1:] Bloco %2 opção%3<OPTNX>' não está definida)

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

%3 = Descrição breve da opção

Explanation: Uma opção não-habilitada foi utilizada no bloco.

A opção declarada ou equivalente é necessáraia para executar a ação.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Alterar o programa de peça, ampliar com o opcional.

Para isso compare os dados de opcional disponíveis e/ou (se disponível) a imagem da licença de seu comando numérico

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14781 [Canal %1:] Bloco %2 ação sincronizada do movimento: %3 Opção'%4<OPTNX>' não está definida

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, número da linha

%3 = Synact ID

%4 = Descrição breve da opção

Explanation: Ação sincronizada do movimento: uma opção não-habilitada foi utilizada.

Uma opção especificada ou equivalente é necessária para executar a ação.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Remedy: Alterar ação sincronizada do movimento, aperfeiçoar a opção.

Neste contexto, favor comparar os dados da opção disponível e/ou (se disponível) a imagem da licença do seu controle

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14782 [Canal %1:] Bloco %2 função não ativa utilizada (identificação %3)

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = ID fino

Explanation: Uma função desativada é utilizada no bloco
Uma breve descrição do código
1 Transformação
2 Números H da ferramenta
3 Áreas de proteção 3D
4 Gerenciador de ferramentas, multiferramentas
5 COMPSURF e $MC_MM_NUM_SURF_LEVELS=0

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Modificar programa de usinagem
- Ativar a função

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14783 [Canal %1:] Bloco %2 Grupo de limite da área de trabalho específico do sistema de coordenadas não está ativo

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: No bloco é feita uma tentativa de ativar um grupo do limite da área de trabalho específico do sistema de coordenadas. Mas este
grupo não foi preparado. (veja o dado de máquina MD28600 $MC_MM_NUM_WORKAREA_CS_GROUPS)

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
O programa NC é parado. Existe a possibilidade de alterar o código G do grupo WALCS01 - WALCS10.

Remedy: - Alterar o programa de peça.
- Ativar mais limites da área de trabalho específicos do sistema de coordenadas.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14784 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; a função não é possível

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID

Explanation: Não é possível executar a função.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14790 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 atualmente controlado pelo PLC

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Eixo

Explanation: No bloco NC foi programado um eixo que está em deslocamento comandado pelo PLC.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Alterar programa de peças, não utilizando este eixo.
- Parar o movimento do eixo comandado pelo PLC e alterar o programa de peças (inserir WAITP).

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14800 [Canal %1:] Bloco %2 velocidade de avanço programada menor ou igual a Zero

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Zero ou um valor F ou FZ negativo foi programado em conjunto com as funções G93, G94, G95 ou G96. A velocidade de avanço pode ser programada na faixa de 0,001 a 999 999,999 [mm/min, mm/rev, mm/dente, graus/min, graus/rev] para o sistema de medida métrico, e de 0,000 1 a 39 999,999 [polegadas/min, polegadas/rev, polegadas/dente] para o sistema de medida em polegadas.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Programar a velocidade de avanço (soma geométrica dos componentes de velocidade dos eixos geométricos envolvidos) dentro dos limites acima indicados.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14810 [Canal %1:] Bloco %2 velocidade de avanço programada é negativa para o eixo de posicionamento %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Eixo

Explanation: Para o eixo indicado, que funciona atualmente como eixo de posicionamento, foi programado um valor de avanço negativo (valor FA). A velocidade de avanço pode ser programada na faixa de 0,001 a 999 999,999 [mm/min, mm/r, graus/min, graus/r] para o sistema de medida métrico e de 0,000 1 a 39 999,999 9 [polegadas/min, polegadas/r] para o sistema de medida em polegadas

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Programar a velocidade de posicionamento dentro dos limites acima indicados.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14811 [Canal %1:] Bloco %2 Faixa do valor incorreto para o valor dinâmico programado do eixo/fuso %3, erro n° %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Eixo, fuso
%4 = Erro n.

Explanation: Um valor fora da faixa de entrada permitida para a aceleração programada foi utilizado. Os valores entre 1 e 200% são possíveis.
1: O valor programado para a velocidade de eixo com VELOLIM ou VELOLIMA está fora da faixa permitida. A faixa permitida para VELOLIM é de 1 a 100% e para VELOLIMA de 1 a 200%.
2: O valor programado para a aceleração do exico com ACC ou ACCLIMA está fora da faixa permitida de 1 a 200%.
3: O valor programado para "jerk" de eixo com JERKLIM ou JERKLIMA está fora da faixa permitida de 1 a 200%.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir os valores aos indicados no manual 'Instruções de Programação'.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14812 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 SOFTA não disponível

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Eixo

Explanation: SOFTA é um tipo de controle de movimento para o eixo. No entanto, tal não é possível porque através de dados de máquina foi selecionada para este eixo uma curva característica de aceleração dobrada.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Alterar programa de peças ou alterar dados de máquina.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14815 [Canal %1:] Bloco %2 programada alteração negativa do passo de rosca

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Programou-se uma alteração negativa de passo de rosca.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir a atribuição de valores. O valor F programado deverá ser superior a zero. Zero é permitido, mas não produz efeito.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14820 [Canal %1:] Bloco %2 foi programado valor negativo para rotação máxima do fuso com velocidade de corte constante

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Para a função 'velocidade de corte constante G96' pode ser programado um número máximo de rotações do fuso através da palavra chave LIMS=.... Os valores programáveis situam-se entre 0,1 - 999 999,9 [r/min].

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Programar o número máximo de rotações do fuso para a velocidade de corte constante dentro dos limites acima indicados. A palavra chave LIMS tem efeito modal e pode ser inserida antes ou dentro do bloco que contém a seleção da velocidade de corte constante.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14821 [Canal %1:] Bloco %2 erro na seleção ou desativação GWPS

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explanation: Na ativação da programação SUG (velocidade constante na superfície do rebolo) com GWPSON ocorreu um dos seguintes erros:

- Foi feita a tentativa de selecionar a programação SUG para um fuso que já foi atribuído em outra ferramenta através de TMON, GWPSON, CLGON ou ativação da correção do comprimento da ferramenta.
- Foi feita a tentativa de selecionar uma ferramenta que não foi definida.
- Foi feita a tentativa de selecionar um corte (implícito) que não foi definido. (Seleção implícita: D1 de uma ferramenta, se nenhum corte foi indicado.)
- A seleção não é relativa à uma ferramenta específica de retificação (400-499)
- Foi feita a tentativa de selecionar SUG para a ferramenta ativa, mesmo que a correção do comprimento da ferramenta não está "ativada".
- a seleção refere-se a um número de fuso inválido.
- foi especificado um raio de rebolo igual a zero.

Na desseleção da programação SUG com GWPSOFF ocorreu um dos seguintes erros:

- A desseleção não é relativa à uma ferramenta específica de retificação (400-499)
- foi feita a tentativa de desseleção do SUG para a ferramenta ativa, mesmo que a correção do comprimento da ferramenta não foi ativada.
- a desseleção refere-se a um número de fuso inválido.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: - Verificar os comandos GWPSON ou GWPSOF.

- Verificar os dados de correção da ferramenta:

$TC_DP1 : 400 - 499;

$TC_TGP1: Número do fuso.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14822 [Canal %1:] Bloco %2 programação GWPS incorreta

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explanation: Ao selecionar GWPS (velocidade circunferencial constante do rebolo) com GWPSON ou ao programar a GWPS com 'S[Número do fuso] = valor' ocorreu um dos seguintes erros:

Número inválido do fuso.

Número de parâmetro inválido para o cálculo do raio em $TC_TPG9.

Valores válidos:

3 para $TC_DP3 (comprimento 1)

4 para $TC_DP4 (comprimento 2)

5 para $TC_DP5 (comprimento 3)

6 para $TC_DP6 (raio)

Ângulo inválido em $TC_TPG8.

Valores válidos: -90 <= $TC_TPG8 < +90

Preestabeleceu-se um raio de rebolo igual a zero

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Verificar os dados de correção da ferramenta.
- $TC_DP1 : 400 - 499
- $TC_TPG1: Número do fuso
- $TC_TPG8: Ângulo de inclinação para rebolo inclinado
- $TC_TPG9: Parâmetro de correção para o cálculo do raio p.ex. 3 para $TC_GP3

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14823 [Canal %1:] Bloco %2 erro na ativação ou desativação da monitoração da ferramenta

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Na seleção da monitoração de ferramenta com TMON ocorreu um dos seguintes erros:
- A seleção não é relativa à uma ferramenta específica de retificação (Tipos de ferramenta 400-499).
- A seleção refere-se a um número de fuso inválido.
- Foi feita a tentativa de selecionar a monitoração para um fuso que já foi atribuído em outra ferramenta através de TMON, GWPSON, CLGON ou ativação da correção do comprimento da ferramenta.
- Foi feita a tentativa de selecionar uma ferramenta que não foi definida.
- Foi feita a tentativa de selecionar um corretor (implícito) que não foi definido. (Seleção implícita: D1 de uma ferramenta, se nenhum corretor foi indicado.)
- Foi feita a tentativa de seleção da monitoração de ferramenta para a ferramenta ativa, mesmo que nenhuma correção do comprimento da ferramenta foi ativada.
- Número de parâmetro inválido para cálculo de raio no $TC_TPG9.

Os valores admitidos são:
3 para $TC_DP3 (comprimento 1)
4 para $TC_DP4 (comprimento 2)
5 para $TC_DP5 (comprimento 3)
6 para $TC_DP6 (raio)
Foi especificado um raio de rebolo igual a zero.
Na desabilitação da monitoração de ferramenta com TMOF ocorreu um dos seguintes erros:
- A desabilitação não é relativa à uma ferramenta específica de retificação (400-499).
- Foi feita a tentativa de desabilitação da monitoração de ferramenta para a ferramenta ativa, mesmo que a correção do comprimento da ferramenta não está ativa.
- A desabilitação refere-se a um número de fuso inválido.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Verificar comando TMON ou TMOF.
Verificar os dados de correção da ferramenta.
- $TC_DP1 : 400 - 499.
- $TC_TPG1: Número do fuso.
- $TC_TPG8: Ângulo de inclinação para rebolo inclinado.
- $TC_TPG9: Número de parâmetro para o cálculo do raio p.ex. 3 para $TC_GP3.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14824 [Canal %1:] Bloco %2 conflito com GWPS

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Foram ativadas simultaneamente para um fuso, as funções velocidade circunferencial do rebolo e velocidade de corte constante G96 S... .

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14840 [Canal %1:] Bloco %2 valor para velocidade de corte constante fora da faixa

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: A velocidade de corte programada não se encontra dentro da faixa de valores permitidos.
Valores na escala métrica: 0,01 bis 9 999,99 [m/min]
Valores na escala polegadas: 0,1 bis 99 999,99 [polegadas/min]

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Programar velocidade de corte sob o endereço S tendo em conta os valores permitidos.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14850 [Canal %1:] Bloco %2 mudança do eixo de referência para velocidade de corte constante não permitida

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Foi feita uma tentativa com a instrução SCC[AX] de mudar o eixo de referência para a velocidade de corte constante.
Isto não é permitido se o eixo indicado não for um eixo geométrico.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
Para a programação do SCC[AX] foi indicado um eixo geométrico conhecido no canal.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14860 [Canal %1:] Bloco %2 Seleção da velocidade de corte da ferramenta não permitida. Causa %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Causa do erro

Explanation: Seleção da velocidade de corte SVC não é permitida no estado atual
Causas do problema: a seguinte função está ativa.
1: Velocidade de corte constante ativa G96, G961 ou G962
2: SPOS/SPOSA/M19 ativo (modo de posicionamento do fuso)
3: M70/modo de eixo ativo
4: SUG ativo

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Ativar o modo de controle de velocidade para o spindle para programar SVC, por exemplo M3, M4 ou M5.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14861 [Canal %1:] Bloco %2 SVC programado, mas sem offset de ferramenta ativo

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Velocidade de corte SVC programada no bloco, mas sem offset ativo.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Selecionar a ferramenta apropriada para instruções de SVC.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14862 [Canal %1:] Bloco %2 SVC foi programado, mas o offset de raio da ferramenta é zero.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Uma velocidade de corte SVC foi programada no bloco, mas o offset de raio para ferramenta ativa é zero.
O raio de offset da ferramenta ativa consiste nos parâmetros de offset $TC_DP6, $TC_DP12, $TC_SCPx6 e $TC_ECPx6.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Selecionar o corretor de ferramenta apropriado com raio de ferramenta positivo para instruções SVC.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14863 [Canal %1:] Bloco %2 O valor SVC programado é zero ou negativo

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O valor programado para a velocidade de corte SVC é zero ou negativa.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Programar um valor SVC maior que zero.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14900 [Canal %1:] Bloco %2 ponto central e ponto final programados simultaneamente

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Na programação de um círculo por meio de um ângulo de abertura, foram inseridos o ponto central do círculo e adicionalmente o ponto final. Deste modo, existem demasiados valores programados para o círculo. É somente permitido um dos dois pontos

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Selecionar a variante de programação da qual podem ser obtidos seguramente os valores do desenho da ferramenta (evita erros de cálculo).

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14910 [Canal %1:] Bloco %2 ângulo de abertura do círculo inválido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Na programação de um círculo por meio de um ângulo de abertura, o ângulo programado é negativo ou maior que 360 graus.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Programar o ângulo de abertura dentro dos valores permitidos 0.0001 - 359.9999 [graus].

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14920 [Canal %1:] Bloco %2 ponto intermediário do círculo incorreto

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Na programação de um círculo através de um ponto intermediário (CIP) os 3 pontos (ponto inicial, final e intermediário) encontram-se em linha reta e o 'ponto intermediário' (programado pelos parâmetros de interpolação I, J, K) não se encontra entre o ponto inicial e o ponto final.
Se o círculo for um componente de uma espiral (Helix), a indicação do número de rotações (palavra chave TURN=...) determina o resto do bloco:
- TURN>0: Mensagem de alarme, raio do círculo é infinito.
- TURN=0 e indicação CIP entre o ponto inicial e o ponto final. É gerada uma linha reta do ponto inicial ao ponto final (sem Mensagem de alarme).

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Determinar a posição do ponto intermediário com os parâmetros I, J e K, de forma que este se situe realmente entre o ponto inicial e o final do círculo, ou prescindir deste tipo de programação de círculos e programar o círculo através do raio, dos ângulos de abertura ou dos parâmetros do ponto central.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

15000 [Canal %1:] Bloco%2 instrução de sincronismo de canal usando marca não permitida.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Uma instrução WAITM/WAITMC/SETM/CLEARM foi programada com um número de marcadores menor que 1 ou maior que o número máximo de marcadores.
Exceção: CLEARM(0) é permitido e apaga todos os marcadores no canal.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir a instrução de forma correspondente.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

15010 [Canal %1:] Bloco %2 instrução de coordenação de programa com número de canal inválido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Foi programada uma instrução WAITM, WAITMC, INIT ou START com um número de canal inválido.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir a instrução de forma correspondente.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

15020 [Canal %1:] bloco %2 instrução CHANDATA não pode ser executadal. Canal %3 não está ativo

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String (parâmetro CHANDATA)

Explanation: Através de uma instrução CHANDATA é selecionada a introdução de dados para um canal que não está ativado. Por motivos de estrutura, a introdução de dados para múltiplos canais deverá ser feita 2 vezes.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Por favor informar pessoal/assistência técnica autorizado.
- Ativar o respectivo canal através de dado de máquina ou dado opcional ou
- Cancelar a instrução CHANDATA e todas as atribuições seguintes aos dados de canal. Essa mensagem de erro ocorre regularmente na primeira leitura em INITIAL Init com o qual pretende-se instalar um sistema multicanal. Neste caso:
É preciso executar um NCK Restart para ativar os dados globais de máquina já inseridos para a instalação dos outros canais.
Repetir a entrada do bloco INITIAL Init

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

15021 [Canal %1:] Bloco %2 instrução CHANDATA com número de canal inválido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Através de uma informação CHANDATA é selecionada a indicação dos dados para um canal que está ativado atualmente.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Instruções de programa CHANDATA em acordo com a atual configuração.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15025 CHANDATA(%3): canal não está ativo. Dados de canal serão ignorados

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Parâmetro CHANDATA

Explanation: Através de uma instrução CHANDATA, um dado foi ativado para um canal não existente.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Este alarme avisa que o arquivo que é carregado na NCK contém dados de um canal inativo. O número do canal inativo é especificado. Conseqüentemente,os dados deste canal não estará disponível na NCK.

O alarme pode ter duas causas:

(1.) o canal deverá ser ativado primeiro por um NCK-RESET/POWER ON, isto é, o arquivo deverá ser carregado novamente. Se o alarme ocorrer novamente então a causa é que: (2.) o canal mencionado realmente não deve ser ativado, mas os arquivos possuem dados importantes.

Verificar, para a (2.) causa, se o sistema não ativou o canal mencionado de forma incorreta.

Se sim, então pode-se continuar com um novo NCK-RESET/POWER ON , isto é, não será necessário carregar o arquivo novamente. Se o canal não foi ativado, verifique se há um canal desativado por descuido e que ainda não tenha sido reativado.

Caso os ajustes para a ativação dos canais estão no próprio arquivo a ser carregado, então deve-se modificar ou o arquivo com os programas correspondentes ou no equipamento em que o arquivo foi gerado, o arquivo deverá ser gerado novamente com a quantidade de canais correta.

Alarmes relacionados: 15020, 15021.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

15030 [Canal %1:] Bloco %2 diferentes sistemas de medidas

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explanation: As instruções INCH e METRIC descrevem o sistema de medidas no qual o bloco de dados foi lido pelo controle. Para evitar uma interpretação incorreta de dados pretendidos para um sistema particular de medidas, um bloco de dados será aceito somente se a instrução acima coincidir com o sistema de medição ativo no comando.

Reaction: Parada do interpretador

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Alterar o sistema de medidas ou carregar um bloco de dados adequado para o atual sistema de medidas.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15100 [Canal %1:] Bloco %2 REORG abortado devido a estouro do arquivo de ocorrências (Logfile)

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explanation: Para sincronizar o andamento do pré-processamento e o programa principal com a instrução REORG, o controle acessa dados de correção que são mantidos no logfile. O alarme indica que não há mais capacidade de memória disponível no logfile para o bloco do canal indicado.

Reaction: Parada do interpretador

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Para continuar o processamento do atual programa de peça não existe nenhuma solução, porém:

1. Necessidade de restringir o tamanho do arquivo Log através de:

Limitar a distância entre o pré-processamento e processamento principal por paradas de pré-processamento STOPRE.

2. Aumentar o arquivo Log através dos dados de máquina específicos de canal:

MD 28000 $MC_MM_REORG_LOG_FILE_MEM e

MD 28010 $MC_MM_NUM_REORG_LUD_MODULES

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15110 [Canal %1:] Bloco %2 REORG neste momento não é possível

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Para sincronizar o andamento do pré-processamento e o programa principal com a instrução REORG, o controle acessa dados de correção que são mantidos no logfile. O alarme indica que não há mais capacidade de memória disponível no logfile para o bloco do canal indicado.
A Mensagem de alarme significa que o Logfile foi apagado para aumentar a memória para a reorganização do programa. Desta forma, não é possível fazer uma REORG da memória de pré-processamento até o próximo ponto de coincidência.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Para continuar o processamento do atual programa de peça não existe nenhuma solução, porém:
1. Necessidade de restringir o tamanho do arquivo Log através de:
Limitar a distância entre o pré-processamento e processamento principal por paradas de pré-processamento (STOPRE).
2. Aumentar o arquivo Log através dos dados de máquina específicos de canal:
MD 28000 $MC_MM_REORG_LOG_FILE_MEM e
MD 28010 $MC_MM_NUM_REORG_LUD_MODULES

Programm continuation: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

15120 Se agora ocorrer um powerfail: os últimos dados alterados serão perdidos; índice/tamanho do buffer= %1

Parameters: %1 = Índice/tamanho do buffer

Explanation: Alarme de aviso. O alarme não tem efeito negativo sobre o atual processamento.
Um dos buffers de dados interno do sistema - que guarda os últimos dados modificados e
armazenados foi excedido (porque momentaneamente a taxa de alteração de dados está muito alta).
O alarme indica que nesta situação uma queda de tensão espontânea (Powerfail)
(queda de rede, desconectar sistema da alimentação de tensão) conduzirá à perda dos dados
armazenados imediatamente antes disso (dados de ferramenta, programas de peça, parâmetros R,
GUDs,...).
Se o sistema for operado em um ambiente onde o powerfail não pode acontecer,
então esta emissão de alarme pode ser evitada através do dado de máquina MD18232
$MN_MM_ACTFILESYS_LOG_FILE_MEM[índice]
= 0.
O parâmetro %1 informa o índice do dado de máquina e o tamanho do buffer
ali configurado.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Caso o alarme apareça apenas esporadicamente, ele pode ser considerado apenas como um aviso.
O comportamento de controle regular não será influenciado.
Se não podemos/queremos eliminar a causa, então o alarme também pode ser suprimido com a definição do
MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2; Bit3=1 ('H8').
Caso o alarme apareça continuamente, entre em contato com a Assistência Técnica autorizada.
Então deve ser aumentado o valor do MD18232 $MN_MM_ACTFILESYS_LOG_FILE_MEM[índice].

Programm continuation: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

15122 PowerOn após Powerfail: %1 dados foram restaurados, destes %2 dados de máquina e %3 erros.

Parameters: %1 = Número de dados
%2 = Número de dados de máquina
%3 = Número de erros ocorridos

Explanation: Alarme de aviso. O alarme não tem ação negativa, enquanto %3, o número de erros ocorridos for zero.

%1 indica o número de passos de restauração elementares e complexos feitos para restabelecer os dados NCK persistentes em um PowerOn após um desligamento ou numa queda de tensão.

%2 indica o número de dados de máquina restaurados. Caso o valor for maior que zero, pode ser necessária mais uma partida a quente (Reset de NCK) para ativar as modificações de dados de máquina (possivelmente configurados) antes da queda de tensão.

%3 indica o número de erros ocorridos na restauração de dados.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Enquanto %3, o número de erros ocorridos, for zero, o alarme somente tem caráter informativo.

Assim que %3, o número de erros ocorridos, for maior que zero, o alarme indica um erro de software.

Não se recomenda continuar o processamento dos dados.

Antes continuar o processamento, carregar um arquivo adequado para evitar outros problemas.

Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.

O Arquivo /_N_MPF_DIR/_N_SIEMDIAGMEMPF_MPF contém informações que devem ser úteis para Siemens no diagnóstico de erro.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15150 [Canal %1:] Bloco %2 carregamento externo de dados foi abortado

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explanation: A execução externa foi interrompida, pois o buffer de recarga não suporta tantos blocos de função de máquina (blocos de deslocamento, função auxiliar, tempo de espera, etc.). Segundo plano: Com a liberação dos blocos de função de máquina que já foram processados, a memória do buffer de recarga estará livre. Se não for liberado mais nenhum bloco de função de máquina, não será possível recarregar mais nada - temos uma situação dead-lock.

Exemplo: Definição de tabelas de curvas extremamente compridas através de execução externa.

Reaction: Parada do interpretador

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Inserir blocos funcionais de máquina no programa de usinagem.

- Aumente o tamanho da memória de recarga (MD 18360 $MN_MM_EXT_PROG_BUFFER_SIZE).

- Diminua o tamanho da tabela de curvas (Nota: Blocos dentro de CTABDEF/CTABEND não são blocos funcionais de máquina

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15160 [Canal %1:] Bloco %2 configuração incorreta da memória de pré-processamento, número de blocos %3, função ID %4

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

%3 = Número de blocos faltantes para o preparo do bloco

%4 = ID da função que identificou o problema

Explanation: Para o preparo do bloco, o número de blocos especificados no parâmetro %3 também é exigido.
Ao utilizar o parâmetro %4, para os diagnósticos de erros adicionais, a área em que o problema ocorreu pode ser identificada na lista a seguir:
100 - 199: Intérprete
200 - 299: Compensação do raio da ferramenta
300 - 399: Compilar o ciclo
400 - 499: LookAhead
500 - 599: Fuso
600 - 699: Reposicionamento
700 - 999: Preparo do contorno
1000 - 1099: Nibbling
1100 - 1499: Orientação da ferramenta
1500 - 1599: Abordagem/retração leve

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Informe o pessoal/departamento de service autorizado. Aumentar a configuração da busca do bloco MD28060 $MC_MM_IPO_BUFFER_SIZE (diminuir o tamanho do buffer de IPO se necessário) ou MD28070 $MC_MM_NUM_BLOCKS_IN_PREP .

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15165 [Canal %1:] Bloco %2 erro na tradução ou interpretação do programa ASUP %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String

Explanation: Com partida de ciclo e com partida de ASUP sob condição de reset, os dados relevantes de todas as ASUPs que possam ser ativadas neste momento são processadas.
- PLC ASUPs
- Com MD20108 $MC_PROG_EVENT_MASK configurado para chamada de programa controlada por evento.
- ASUP após procura de bloco (MD11450 $MN_SEARCH_RUN_MODE bit 1=1)
- ASUP sistema editável ($MN_ASUP_EDITABLE)

Se um erro ocorrer (conversão ou interpretação), alarme 15165 será emitido e na sequência um outro alarme de conversão ou interpretação que descreve em mais detalhes o erro ocorrido. Alarme 15165 causará uma parada do interpretador. Um bloco de compensação não será possível.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir programa de peças

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15166 [Canal %1:] ASUP de sistema do usuário _N_ASUP_SPF não presente

Parameters: %1 = Número do canal

Explanation: A função 'ASUP de sistema definida pelo usuário' foi ativada através do dado de máquina MD11610 $MN_ASUP_EDITABLE. O programa de usuário correspondente através do caminho de busca previsto
- 1. /_N_CUS_DIR/_N_ASUP_SPF
- 2. /_N_CMA_DIR/_N_ASUP_SPF

não pôde ser encontrado. O processo continuará com o ASUP de sistema do usuário.

Reaction: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Remedy: Carregar o ASUP de sistema definido pelo usuário sob /_N_CUS_DIR/_N_ASUP_SPF ou /_N_CMA_DIR/_N_ASUP_SPF.
Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15170 [Canal %1:] Bloco %2 programa %3 não pôde ser compilado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String
Explanation: No modo de compilação surgiu um erro. A mensagem de erro (de compilação) que é visualizada refere-se ao programa aqui indicado.
Reaction: Visualização de alarme.
Remedy: Corrigir programa de peças
Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

15171 [Canal %1:] Bloco %2 compilado %3 mais antigo do que a subrotina correspondente

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do arquivo compilado
Explanation: Na chamada de uma subrotina pré-compilada foi detectado que o compilado é mais antigo que o arquivo SPF correspondente. Foi deletado o compilado, e na inicialização é executada a subrotina ao invés do compilado.
Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Remedy: Realizar novamente a pré-compilação
Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

15172 [Canal %1:] Bloco %2 subprograma %3. Sem interface no tempo de compilação

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome da subrotina
Explanation: Em modo de compilação, nenhuma subrotina chamada estava disponível no momento da pre-compilação.
Reaction: Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Remedy: Modifique os programas ou recrie as interfaces de programa e pré-compile-os novamente
Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15173 [Canal %1:] Bloco %2 variável %3 não era conhecida no momento do pré-processamento.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Variável
Explanation: No momento da pré-compilação do programa, a variável %3 não era conhecida no comando.
Reaction: Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peça ou fazer com que a variável seja conhecida no momento da pré-compilação, p. ex. ativar nova variável GUD antes da pré-compilação. Em seguida, ativar novamente a pré-compilação

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15175 [Canal %1:] Bloco %2 programa %3 não foi possível formar interfaces

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String

Explanation: No modo de formação de interfaces surgiu um erro. A mensagem de erro (de compilação) que é visualizada refere-se ao programa aqui indicado. Particularmente em caso do carregamento de programas de ciclo novos na NCK podem surgir problemas, se os dados de máquina MD18170 $MN_MM_NUM_MAX_FUNC_NAMES, MD18180 $MN_MM_NUM_MAX_FUNC_PARAM tenham sido configurados com valores muito baixos.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: - Corrigir programa de peças
- Se programas de ciclo tenham sido ou deverão ser carregados novamente na NCK, devem ser aumentados os valores de MD18170 $MN_MM_NUM_MAX_FUNC_NAMES, MD18180 $MN_MM_NUM_MAX_FUNC_PARAM. Ver também a descrição relativa ao alarme 6010

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

15176 [Canal %1:] Bloco %2 Programa %3 deve apenas ser executado após Power ON

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do arquivo

Explanation: Caso um programa criptografado for carregado no NCK, após o carregamento deve ser feito um NCK reset (reinicialização), pois durante a inicialização do NCK são processados dados internos para um processamento eficiente de programas criptografados. Na chamada de programas de NC criptografados foi detectado que estes dados não existem ou são obsoletos comparados com a versão atual do programa de NC criptografado.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Realizar um NCK reset (reinicialização).

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15177 [Canal %1:] Bloco %2 Erro no pré-processamento do programa %3, código de erro: %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do arquivo
%4 = Código de erro

Explanation: Caso um programa criptografado for carregado no NCK, após o carregamento deve ser feito um NCK reset (reinicialização), pois durante a inicialização do NCK são processados dados internos para um processamento eficiente de programas criptografados. Os seguintes problemas ocorreram:
Código de erro 1: Erro na leitura do programa %4
Código de erro 2: Não há DRAM suficiente para armazenar os dados pré-processados.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Código de erro 1: Criptografar e carregar o programa %4 novamente. Então realizar um NCK reset (restart).
Código de erro 2: Incrementar o sistema SL 710-740, 802D, 828D: $MN_MM_T_FILE_MEM_SIZE.
Incrementar o sistema SL 840 DI: $MN_MM_DRAM_FILE_MEM_SIZE.
Realizar um NCK reset (reinicialização).

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15179 Erro ao copiar o arquivo 'restorafs.inm', ID do erro %1

Parameters: %1 = Código do erro
%2 = Não é utilizado
%3 = Não é utilizado

Explanation: Falha na cópia do arquivo 'restoreafs.inm' do cartão CF no sistema de arquivos ativos (to /_N_SYF_DIR).

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: O arquivo restaurado 'restoreafs.inm' não foi executado. O arquivo está no Cartão CF sob /siemens/sinumerik/sys_cach/nck/
Correção: copie 'restoreafs.inm' pelo HMI para /_N_SYF_DIR/_N_RESTOREAFS_INM antes da próxima reiniciação e então apague ou renomeie o arquivo no cartão CF para evitar que a restauração do arquivo seja executada em cada reiniciação.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

15180 [Canal %1:] Bloco %2 Erro na execução do programa %3 como arquivo INI/DEF

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String

Explanation: Ocorreu um erro no processamento de um programa de inicialização (arquivo INI) ou um arquivo de definição GUD ou de macro (arquivo DEF).
A mensagem de erro indicada a seguir relaciona-se ao arquivo aqui mencionado.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de inicialização (arquivo INI) ou o arquivo de definição GUD ou de macro (arquivo DEF).
Quando relacionado com o alarme 12380 ou 12460, modificar também a configuração da memória.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

15182 [canal %1:] Alarme de ciclo a partir do ciclo Siemens alterado %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Não é utilizado
%3 = Caminho e nome de arquivo do ciclo SIEMENS alterado

Explanation: Durante a execução de um ciclo da Siemens alterado pelo usuário foi emitido um alarme de ciclo com SETAL() (veja o alarme de acompanhamento na emissão do alarme).
Visto que o ciclo da Siemens foi alterado pelo usuário (p. ex. fabricante da máquina), a causa para o alarme de ciclo precisa ser determinada e eliminada pelo usuário que alterou o ciclo.

Reaction: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: A causa do erro que gerou o alarme de ciclo não pode ser analisado pela Siemens, pois o conhecimento sobre o processamento do ciclo alterado somente está disponível com o responsável pela alteração do ciclo.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

15185 [Canal %1:] %2 erro no arquivo INI

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Quantidade de erros detectados

Explanation: No processamento do programa de inicialização _N_INITIAL_INI foram detectados erros.
Este alarme também aparece quando em relação ao processamento do _N_INITIAL_INI foram detectados erros nos arquivos de definição GUD ou, durante a inicialização, foram detectados erros nos arquivos de definição de macro.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Por favor, informe o pessoal ou o departamento de service autorizado. Corrigir o arquivo INI ou DEF ou corrigir os dados da máquina e criar um novo arquivo INI (com 'upload').

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

15186 [Canal %1:] %2 erros em GUD, macro ou arquivo INI

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Quantidade de erros detectados

Explanation: %2 erros foram inseridos durante o processamento de um arquivo de definição de uma GUD/macro (arquivos DEF) ou arquivos de inicialização (INI)
O Alarme 15180 contém a informação sobre o arquivo correspondente.
Outros erros como o 12080 "erro de sintaxe" podem ocorrer.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Modifique o arquivo DEF ou INI.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15187 [Canal %1:] Erro ao executar o arquivo PROGEVENT %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Não é utilizado
%3 = Nome de arquivo do PROGEVENT

Explanation: Ocorreu um erro no processamento de um PROGEVENT.
Com o alarme 15187 é indicado o nome do programa que foi iniciado como PROGEVENT.
O alarme 15187 é dado junto com o alarme que
descreve a causa do erro. O alarme 15187 também
aparece quando o alarme também aparece em uma das subrotinas iniciadas
no PROGEVENT

Reaction: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o arquivo PROGEVENT (subrotina)

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

15188 [Canal %1:] Erro ao executar o arquivo ASUP %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Não é utilizado
%3 = Nome de arquivo da ASUP

Explanation: Ocorreu um erro no processamento de uma ASUP.
Com o alarme 15188 é indicado o nome do programa que foi iniciado como ASUP.
O alarme 15188 é dado junto com o alarme que
descreve a causa do erro. O alarme 15188 também
aparece quando o alarme também aparece em uma das subrotinas iniciadas
na ASUP

Reaction: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa ASUP (subrotina)

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

15189 [Canal %1:] Erro na execução SAFE.SPF

Parameters: %1 = Número do canal

Explanation: Um erro ocorreu no processamento da inicialização do programa de NC de Safety Integrated /_N_CST_DIR/_N_SAFE_SPF. Este alarme é ativado em conjunto com o alarme que descreve a causa do erro.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Corrigir /_N_CST_DIR/_N_SAFE_SPF e realizar um NCK reset.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

15190 [Canal %1:] Bloco %2 não há memória livre suficiente para chamada de subrotina

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Ocorreu uma parada completa no interpretador: Necessita-se de um elemento do bloco, mas a memória para elementos do bloco está vazia e não existe a possibilidade de, através do tratamento da fila do pré-processamento e do programa principal, obter novos elementos do bloco, porque esta fila também está vazia.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Aumentar os dados de máquina MD28010 $MC_MM_NUM_REORG_LUD_MODULES / MD28040 $MC_MM_LUD_VALUES_MEM / MD18210 $MN_MM_USER_MEM_DYNAMIC ou programar a parada do pré--processamento STOPRE antes de entrar na subrotina.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

15300 [Canal %1:] Bloco %2 número de passadas inválido na procura de blocos

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Durante a função 'procura de bloco com cálculo' foi introduzido um número de passagens negativo na coluna P (número de ciclos). Os valores permitidos vão de P 1 - P 9 999.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Introduzir apenas valores permitidos positivos na coluna P.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

15310 [Canal %1:] Bloco %2 Arquivo de busca não existente

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Durante a procura de blocos foi indicado um alvo de busca com um programa que não está carregado na memória.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o alvo de busca e/ou voltar a carregar o arquivo

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

15320 [Canal %1:] Bloco %2 comando de procura de bloco inválido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O comando de procura de bloco (tipo do alvo de busca) é menor que 1 ou maior que 5. Este comando é introduzido na coluna Typ (tipo) da janela de busca. São permitidos os seguintes comandos de busca:
Typ Significado
1 busca por número do bloco
2 busca por Label
3 busca por String
4 busca pelo nome do programa
5 busca pelo número de linhas de um arquivo

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Alterar o comando de busca.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

15330 [Canal %1:] Bloco %2 número do bloco inválido como alvo da procura de bloco

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Erro de Sintaxe ! Positivos inteiros são permitidos como número de bloco. Números de blocos devem ser precedidos por "."e subblocos por "N".

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Repetir a introdução com número do bloco corrigido.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

15340 [Canal %1:] Bloco %2 label inválido como alvo de busca

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Descrição Erro de sintaxe! Um label deverá ser composto por no min. 2 e no máximo 32 caracteres. Os primeiros 2 caracteres têm que ser letras ou traços de sublinhado. Os Labels deverão terminar com dois pontos.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Repetir a introdução com o label corrigido.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

15350 [Canal %1:] Bloco %2 objeto da procura de bloco não foi encontrado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O programa indicado foi examinado até ao fim sem que tenha sido encontrado o objeto da procura de bloco selecionado.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Verificar o programa de peças, alterar o objeto da procura de bloco (erro ortográfico no programa de peças) e reiniciar a procura de bloco.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15360 [Canal %1:] Objeto da procura de bloco inválido (erro de sintaxe)

Parameters: %1 = Número do canal

Explanation: O objeto de busca indicado (Número de bloco, label ou String) não é permitido na procura de bloco do bloco.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o objeto da procura de bloco.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

15370 [Canal %1:] Objeto da procura de bloco não encontrado

Parameters: %1 = Número do canal

Explanation: Na procura de bloco foi indicado um objeto inválido (p. ex. Número de bloco negativo).

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Verifique o número de bloco indicado, Label ou a sequência de caracteres. Repetir a introdução com o objeto de busca correto.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

15380 [Canal %1:] Bloco %2 programação incremental inválida no eixo %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Eixo

Explanation: A primeira programação de um eixo conforme 'Busca no ponto final do bloco' é realizada de forma incremental. Isto não é permitido nas seguintes situações:
- Foi realizada uma mudança de transformação após o destino de busca
- Um Frame com componente de rotação está ativo. O eixo programado está envolvido na rotação.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy:
- Escolher o destino da busca em que eixos deverão ser programados absolutos.
- Desativar a adição da posição de busca acumulada com SD42444 $SC_TARGET_BLOCK_INCR_PROG = FALSE.
- Utilizar a busca com o cálculo 'no contorno'.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15390 [Canal %1:] Bloco %2 %3 não executado na busca de blocos

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Símbolo fonte.

Explanation: Na busca de blocos não são executados nem coletados os comandos para ativar, apagar, definir a transmissão eletrônica, e sim saltados.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Ajustar pelo ASUP o estado da transmissão desejado

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

15395 [Canal %1:] Comando mestre-escravo não executável durante procura de bloco

Parameters: %1 = Número do canal

Explanation: O acoplamento mestre-escravo está para ser fechado no programa de peças, via a instrução MASLON. A correção de posição $P_SEARCH_MASLD, entretanto não pode ser corretamente calculada durante a procura de bloco porque os eixos a serem acoplados se encontram em diferentes canais.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Certifique-se que todos os eixos se encontrem no mesmo canal.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15400 [Canal %1:] Bloco%2 bloco Initial-Init selecionado não existe.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Foi selecionado pelo operador um bloco INI para leitura, escrita ou execução, que:
não está disponível na área de memória da NCK ou
não possui o nível de proteção necessário que é indispensável para a execução da função.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
Verifique se bloco INI selecionado está contido nos arquivos de sistema da NCK. O presente nível de proteção deve ser selecionado no mínimo igual (ou superior) que o nível de proteção que foi estabelecido na criação do arquivo para as funções de leitura, escrita ou processamento.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15410 [Canal %1:] Bloco %2 arquivo de inicialização com função M inválida

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Em um bloco Init somente é permitida a função M de fim de programa M02, M17 ou M30.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Retirar do bloco Init todas as funções M exceto as indicadoras de fim de programa.
Um bloco Init só pode conter parametrizações de valores (e definições globais de dados, se não forem posteriormente definidas em um programa executável), mas não movimentos ou ações síncronas.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15420 [Canal %1:] Bloco %2 instrução não permitida no modo atual

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O alarme é dado na seguinte situação:
- Na execução de um arquivo INI ou arquivo de definição (macro ou GUD) o interpretador foi ativado em uma instrução não permitida (p. e.x comando de deslocamento).
- Em um arquivo GUD a proteção de acesso de um dado de máquina deve ser alterada com REDEF, mesmo que um arquivo ACCESS (_N_SACCESS_DEF, _N_MACCESS_DEF, _N_UACCESS_DEF) estiver disponível.
Direitos de acesso aos dados de máquina somente podem ser alterados com REDEF através de um dos arquivos ACCESS.
- No processamento do programa de inicialização de segurança /_N_CST_DIR/_N_SAFE_SPF uma instrução ilegal foi detectada devido ao escopo reduzido do idioma configurado.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Corrigir o arquivo INI, GUD ou macro;
- Corrigir o programa de peça;

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

15450 [Canal %1:] Bloco %2 programa compilado não pode ser gravado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: No modo de compilação, um programa compilado não pode ser gravado. Por um dos seguintes motivos:
- Falta de capacidade de memória
- Linha de códigos intermediária (compilação) muito grande

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Crie Espaço na área de memória ou modifique o programa da peça (com menos complexidade).

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

15460 [Canal %1:] Bloco %2 erro de sintaxe com a função modal

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Os endereços programados no bloco não são compatíveis com a função G modal e que define a sintaxe.
Exemplo:
N100 G01 ... I .. J.. K.. LF

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o bloco indicado; coordenar as funções G e os endereços no bloco.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

15500 [Canal %1:] Bloco %2 ângulo de cisalhamento inválido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: A função CSHEAR foi selecionada com um ângulo de cisalhamento inválido (impossível), p.ex., quando a soma dos ângulos entre os vetores axiais ultrapassa 360 graus.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Programar o ângulo de cisalhamento com base nas condições geométricas do sistema de máquinas / peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15700 [Canal %1:] Bloco %2 número ilegal de alarme de ciclo %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do alarme de ciclo

Explanation: Foi programado um comando SETAL com um número de alarme de ciclo inferior a 60 000 ou superior a 69 999.
Reação ao alarme dos ciclos padrão da Siemens:
N.°. 61 000 - 61 999: Parada do interpretador; cancelar com Reset
N.°. 62 000 - 62 999: Bloco de compensação; cancelar com NC-start

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Programar o número de alarme na instrução SETAL dentro da faixa permitida.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15701 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; número de alarme de ciclo não permitido %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Número do alarme de ciclo

Explanation: Foi programado um comando SETAL com um número de alarme de ciclo inferior a 60 000 ou superior a 69 999.
Reação ao alarme dos ciclos padrão da Siemens:
N.°. 61 000 - 61 999: Parada do interpretador; cancelar com Reset
N.°. 62 000 - 62 999: Bloco de compensação; cancelar com NC-start

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Programar o número de alarme na instrução SETAL dentro da faixa permitida.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15800 [Canal %1:] Bloco %2 Condições iniciais incorretas para CONTPRON/CONTDCON

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: As condições de partida no CONTPRON/CONDCON estão incorretas:
- G40 inativo
- SPLINE ou POLY ativo
- Programado tipo de usinagem desconhecido
- Sentido de usinagem transferido não foi definido
- Definição de LUD's em nível incorreto de subrotina
- Coordenadas de círculo transferidas

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15810 [Canal %1:] Bloco %2 dimensão de array incorreta para CONTPRON/CONTDCON

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explanation: O número de colunas da array criada para CONTPRON/CONTDCON não corresponde às orientações de programação atual.

Reaction: Parada do interpretador

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15900 [Canal %1:] Bloco %2 apalpador de medição inválido

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explanation: Medição com cancelamento do percurso restante

Foi programado um apalpador de medição inválido no programa de peças com o comando MEAS (medir com cancelamento do percurso restante). São permitidos os números de apalpador de medição

0 ... nenhum apalpador de medição

1 ... apalpador de medição 1

2 ... apalpador de medição 2,

independente se o apalpador de medição está realmente conectado.

Exemplo:

N10 MEAS=2 G01 X100 Y200 Z300 F1000

Apalpador de medição 2 com cancelamento do percurso restante

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Providenciar a palavra chave MEAS=... com um número de apalpador de medição dentro dos limites acima mencionados. Ela deverá corresponder com a conexão de hardware no apalpador de medição.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

15910 [Canal %1:] Bloco %2 apalpador de medição inválido

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explanation: Medição sem apagar o percurso restante

No programa da peça , um apalpador ilegal foi programado com o comando MEAW (medição sem percurso restante).Os números do apalpador

0 ... sem apalpador

1 ... apalpador 1

2 ... apalpador 2

são permitidos, se o apalpador está atualmente conectado ou não .

Exemplo:

N10 MEAW=2 G01 X100 Y200 Z300 F1000

Apalpador 2 sem apagar o percurso restante

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Incluir um número de apalpador dentro do limite dado pela palavra chave MEAW=...Isso deve corresponder a conexão do hardware do apalpador .

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

15950 [Canal %1:] Bloco %2 nenhum movimento de deslocamento programado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Medição com cancelamento do percurso restante
No programa de peças não foi programado nenhum eixo com o comando MEAS (medir com cancelamento do percurso restante) ou programado um percurso a partir do zero.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças e o bloco de medição para completar o endereço do eixo ou o percurso.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

15960 [Canal %1:] Bloco %2 nenhum movimento de deslocamento programado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Medição sem apagar o percurso restante
No programa de peças não foi programado eixo ou deslocamento de zero com o comando MEAW (medição sem cancelamento do percurso restante).

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças e o bloco de medição para completar o endereço do eixo ou o percurso.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16000 [Canal %1:] Bloco %2 valor inválido para direção de retração

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Com 'retorno rápido do contorno' (comando: LIFTFAST) foi programado um valor de código para o sentido de retração (comando: ALF=...), que se encontra fora da faixa permitida (área de valores permitida: 0 a 8).
Em caso de correção ativa do raio da corte:
Os números de código 2, 3 e 4 não podem ser utilizados com G41
Os números de código 6, 7 e 8 não podem ser utilizados com G42, porque determinam a direção no mesmo sentido do contorno.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Programar o sentido de retração em ALF=... dentro dos limites permitidos.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16005 [Canal %1:] Bloco %2 valor inválido para percurso de retração

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Erro na programação: O valor para o percurso de retração não pode ser negativo.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16010 [Canal %1:] Bloco %2 Parada após levantamento rápido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: LIFTFAST sem rotina de interrupção (ASUP) foi programada. O canal está parado após o movimento de saída ter sido executado.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Após a parada do canal, os eixos precisam ser retornados manualmente em JOG e o programa interrompido com Reset.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16015 [Canal %1:] Bloco %2 identificador incorreto do eixo %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo

Explanation: Foram programados, em LIFTFAST, eixos de diferentes sistemas de coordenadas. O movimento de retração não está claramente definido.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Utilizar eixos de um mesmo sistema de coordenadas.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16016 [Canal %1:] Bloco %2 não foi programada nenhuma posição de retração para o eixo %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo

Explanation: Foi programada, em LIFTFAST, uma liberação para retração sem que tenha sido estabelecida uma posição de retrocesso para o eixo em questão. O movimento de retração não está claramente definido.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Programar uma posição de retrocesso para o eixo em questão.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16017 [Canal %1:] Eixo %2 Identificador %3, LIFTFAST Ignora este eixo, eixo atual não é capaz de retração.

Parameters: %1 = canal
%2 = Eixo, fuso
%3 = Identificador

Explanation: LIFTFAST não pode ser aplicado ao eixo.
Alarme pode ser suprimido através de MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 bit 11.
Identificador (parâmetro 3) está codificado e indica algumas possíveis causas do alarme:
0x01 O eixo está em outro canal
0x02 O eixo está em modo spindle (ex: SPOS)
0x04 O eixo é um eixo de PLC
0x08 O eixo é um eixo de oscilação
0x10 O eixo é um eixo neutro
0x20 O eixo está acoplado à um eixo slave
0x40 O eixo está em ação síncrona estática
Resumo das reações para programação comum de LIFTFAST:

Eixo	Synact	Reação para LIFTFAST
Trajetória		STOP + LIFTFAST
POS		STOP + LIFTFAST
POS	não-modal	STOP + LIFTFAST
POS	modal	STOP + LIFTFAST
POS	stati.	RUN + SHOWALARM 16017
POSA		STOP + LIFTFAST
MOV	não-modal	STOP + LIFTFAST
MOV	modal	STOP + LIFTFAST
MOV	stati.	RUN + SHOWALARM 16017
PLC		RUN + SHOWALARM 16017
Oscil.		RUN + SHOWALARM 16017
SPOS		STOP + SHOWALARM 16017
SPOS	não-modal	STOP + SHOWALARM 16017
SPOS	modal	STOP + SHOWALRAM 16017
SPOS	stati.	RUN + SHOWALARM 16017
SPOSA		STOP + SHOWALARM 16017

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Remover eixo do POLFMLIN ou POLFMASK.
O alarme pode ser suprimido através de MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 bit 11.
No momento de utilização do LIFTFAST, um eixo é programado para LIFTFAST, mas o estado do eixo não permite LIFTFAST (ex: eixos de oscilação ou spindle), ou eixos que não estão no canal. LIFTFAST apenas deve ser aplicado para estes eixos que são capazes de retrair-se naquele momento; POLFMASK or POLFMLIN deve ser adaptado de acordo.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16020 [Canal %1:] Reposicionamento no bloco %2 não é possível.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Programação ou operação incorreta:
Reposicionamento via comando REPOS só é possível em um subprograma assíncrono (rotina de interrupção).
Se o comando REPOS for programado, p.ex., no programa principal ou em um ciclo, a execução do programa de peça será abortada com o alarme 16020.
O alarme aparecerá também nas seguintes situações:
- Acesso a $AC_RETPOINT (ponto de reposicionamento) fora de uma ASUP (p.ex. no programa principal)
- Um eixo a ser reposicionado foi, no bloco interrompido, um eixo de oscilação (OSCILL) e encontra-se agora num status que não permite ser movido como eixo de oscilação.Correção: Colocar o eixo, antes do reposicionamento, por meio de WAITP, no status "Eixo neutro".
- Um eixo a ser reposicionado foi, no bloco interrompido, um eixo de avanço para um eixo de oscilação e não pode ser posicionado como tal. Correção: Colocar o eixo novamente em "POS axis" antes do reposicionamento

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Se necessário, alterar o programa de peça.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16025 [Canal %1:] Bloco %2 Troca de eixo não permitida no comando REPOS através do %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Identificador de eixo

Explanation: Com o comando REPOS foi programado um eixo ou fuso que, neste momento, encontra-se em estado NEUTRO. Dado que o comando REPOS não pode executar um GET implícito, estes
eixos/fusos não podem ser reposicionados. Por isso que o processamento do programa de peça é cancelado.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Atribuir os eixos/fusos que devem ser reposicionados ao canal, antes do comando REPOS, via comando GET.
Exemplo:
GET(A) ; atribuir o eixo A ao canal
REPOSL A ; reposicionar eixos geométricos e eixo A

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16100 [Canal %1:] Bloco %2 fuso %3 não disponível no canal

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String

Explanation: Programação incorreta:
O número do fuso não é conhecido neste canal.
O alarme pode ocorrer em conjunto com tempo de espera ou uma função do fuso.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
Verificar no programa de peças, se o número do fuso programado está correto ou se o programa está no canal devido.
Verificar o dado de máquina MD35000 $MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX MACHAX para todos os eixos de máquina para ver se em um deles existe o número do fuso programado. Este número de eixo de máquina tem que ser introduzido em um eixo de canal dos dados de máquina específicos de canal 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16105 [Canal %1:] Bloco %2 Fuso %3 não pode ser atribuido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String

Explanation: Erro de programação: O fuso programado não foi parametrizado como eixo real pelo número do conversor do fuso. O alarme pode ser emitido após uso indevido de SD42800 $SC_SPIND_ASSIGN_TAB[].

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrija os "setting data" ou modifique o programa.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16111 [Canal %1:] Bloco %2 fuso %3 faltando rotação

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Fuso

Explanation: Necessário entrar com valor de velocidade.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Programe velocidade com: S[número do fuso]=...

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16112 [Canal %1:] Bloco %2 fuso escravo %3 Programação inválida

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Fuso

Explanation: Para o fuso sincronizado com acoplamento do tipo VV, um movimento adicional do fuso escravo pode apenas ser programado com M3, M4, M5 e S... Os percursos criados pelas posições não podem ser mantidos com segurança para um acoplamento de velocidade, especialmente se não há o controle de posição. Se a precisão dimensional ou a repetibilidade não são importantes, o alarme podem ser cancelados através do dado de máquina MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK, bit27 = 1

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Utilize fuso síncrono com acoplamento DV ou programe sentido de rotação e velocidade.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16120 [Canal %1:] Bloco %2 índice inválido para correção de ferramenta on-line

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Erro de programação: O 2º parâmetro do comando PUTFTOC indica para que parâmetro de ferramenta deverá ser corrigido o valor (1 - 3 comprimentos de ferramenta, 4 raio de ferramenta). O valor programado está fora da faixa permitida.
São permitidos os valores 1 - 4 caso seja admitida a correção de raio de ferramenta on-line (veja dado de máquina MD20254 $MC_ONLINE_CUTCOM_ENABLE), para os outros casos os valores 1-3.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Alterar o programa de peças: comprimento 1 - 3 ou 4 para o raio.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16130 [Canal %1:] Bloco %2 comando não permitido com FTOCON ativado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: - Caso 1: A mudança de plano não é permitida se a função modal G FTOCON: 'correção de ferramenta fina ligada' estiver ativa.
- Caso 2: A seleção da transformação só é permitida para transformação zero ou transformação do eixo inclinado, transmit ou tracyl, se FTOCON estiver ativa.
- Caso 3: A troca de ferramentas com M06 não é permitida se FTOCON tiver permanecido ativa desde a última troca de ferramentas.
- Caso 4: Porta-ferramenta orientável está ativo.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Alterar o programa de peças: desativar a correção fina de ferramenta com FTOCOF.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16140 [Canal %1:] Bloco %2 FTOCON não permitido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: A correção fina de ferramenta (FTOC) não é compatível com a transformação atual.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Alterar o programa de peças: desativar a correção fina de ferramenta com FTOCOF.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16150 [Canal %1:] Bloco %2 número do fuso inválido em PUTFTOCF

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O número do fuso programado em PUTFTOC ou PUTFTOCF está fora da faixa permitida para números de fuso.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Alterar o programa de peças. O número programado do fuso está disponível?

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16200 [Canal %1:] Bloco %2 Interpolação spline e polinomial não disponível

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: A interpolação spline e polinomial são opcionais que não estão disponíveis na versão básica do comando.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Não programar a interpolação spline e polinomial ou instalar o opcional previsto para tal.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16300 [Canal %1:] Bloco %2 polinômio denominador com zeros inválidos dentro da área de

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O polinômio denominador programado (com PL [ ] = ... , portanto sem indicação do eixo geométrico) apresenta um zero dentro da área de parâmetros definida (PL = ...). Nesse sentido o quociente do polinômio numerador e do polinômio denominador torna-se infinito ou indeterminado.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Modificar o bloco do polinômio de forma que dentro do comprimento do polinômio não ocorra qualquer zero no polinômio denominador.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16400 [Canal %1:] Bloco %2 eixo de posicionamento %3 não pode participar da interpolação spline

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Um eixo atribuído a um conjunto spline (n) com SPLINEPATH (n, AX1, AX2, ...) foi programado como eixo de posicionamento com POS ou POSA.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Não atribuir o eixo de posicionamento ao conjunto spline.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16410 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 não éum eixo geométrico

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Foi programado um eixo geométrico que não pode ser representado em nenhum eixo de máquina na transformação atual (possivelmente não há qualquer transformação ativa no momento).
Exemplo:
sem transformação: sistema de coordenadas polares com eixo X, Z, e C
com transformação: sistema cartesiano de coordenadas com X, Y, e Z p.ex., com TRANSMIT.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Ativar o tipo de transformação com TRAORI (n) ou não programar os eixos geométricos que não fazem parte do grupo de transformação.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16420 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 programado mais que uma vez

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Não é permitido programar um eixo mais que uma vez.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Cancelar os endereços do eixo programado várias vezes.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16421 [Canal %1:] Bloco %2 ângulo %3 programado mais que uma vez no bloco

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Ângulo.

Explanation: Não é permitido programar um ângulo PHI ou PSI para vetor de orientação várias vezes no mesmo bloco.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16422 [Canal %1:] Bloco %2 ângulo %3 programado mais que uma vez no bloco

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Ângulo.

Explanation: Não é permitido programar mais que um ângulo de rotação THETA no mesmo bloco. O ângulo de rotação pode ser programado de forma direta com THETA, ou pela programação de ângulos de euler ou de ângulos RPY.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16423 [Canal %1:] Bloco %2 ângulo %3 programado mais que uma vez no bloco

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Ângulo.

Explanation: Não é permitido programar mais que um polinômio para o ângulo de rotação da orientação com PO[THT] no bloco.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16424 [Canal %1:] Bloco %2 coordenada %3 programada mais que uma vez no bloco

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Ângulo.

Explanation: Não é permitido programar uma coordenada do 2ª. ponto de contato da ferramenta para descrição da orientação da ferramenta, mais que uma vez no mesmo bloco.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16430 [Canal %1:] Bloco %2 eixo geométrico %3 não pode ser comandado como eixo de posicionamento com rotação do sistema de coordenadas

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Com rotação do sistema de coordenadas o deslocamento de um eixo geométrico como eixo de posicionamento (portanto ao longo do seu vetor axial com rotação do sistema de coordenadas) significaria o deslocamento de vários eixos de máquina. Isso contraria, o conceito de eixo de posicionamento, segundo o qual um interpolador de eixo trabalha em adição ao interpolador de trajetória!

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Programar os eixos geométricos como eixos de posicionamento apenas com a rotação desligada.
Desligar a rotação:
Comando ROT sem qualquer outra indicação do eixo e do ângulo.
Exemplo: N100 ROT

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16440 [Canal %1:] Bloco %2 programada rotação para eixo geométrico não existente

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Foi programada uma rotação para um eixo geométrico não existente.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16500 [Canal %1:] Bloco %2 chanfro ou arredondamento negativos

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Foi programado um chanfro ou um arredondamento negativo com os comandos CHF= ..., RND=... ou RNDM=... .

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Programar os chanfros, arredondamentos ou arredondamentos modais apenas com valores positivos.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16510 [Canal %1:] Bloco %2 Nenhum eixo transversal disponível para programação de diâmetro

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Foi selecionada a programação de diâmetros, mesmo que nenhum eixo transversal com programação de diâmetros tenha sido aplicado.
Os eixos transversais podem ser aplicados com MD20100 $MC_DIAMETER_AX_DEF e MD30460 $MA_BASE_FUNCTION_MASK Bit2 para a programação de diâmetros.
A programação de diâmetros pode ser ativada através de:
- Posição básica DIAMON e DIAM90 do grupo G 29 na inicialização
- Programação de DIAMON ou DIAM90
- Programação de DIAMONA[AX], DIAM90A[AX] ou DAC, DIC, RAC, RIC

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
Para a programação do DIAMON/DIAM90 deverá estar configurado um eixo transversal através do MD20100 $MC_DIAMETER_AX_DEF.
Para a programação do DIAMONA[AX], DIAM90A[AX] ou DAC, DIC, RAC, RIC o eixo AX deverá ser um eixo transversal configurado para programação de diâmetro através do MD30460 $MA_BASE_FUNCTION_MASK Bit2.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16520 [Canal %1:] Eixo %2, programação em diâmetro ativa, a função %3 não é executada

Parameters: %1 = canal
%2 = Eixo, fuso
%3 = Função NC

Explanation: A função não é executada com a programação em diâmetro ativada do eixo indicado.
As seguintes funções podem estar envolvidas:
1 - Troca de eixos
2 - Rotação do eixo container

Reaction: Parada do interpretador
Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Desativar a programação em diâmetro do eixo antes de uma ativação da função.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16600 [Canal %1:] Bloco %2 fuso %3 troca de gama não é possível

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do fuso

Explanation: A velocidade programada está fora da faixa de velocidade da gama. Para executar a velocidade programada, a gama deve ser trocada. Para executar uma troca de gama automática (M40 está ativo), o fuso deve estar em operação controlada.
O alarme não será emitido após ativar o bit 30 (0x40000000) no MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK. Entretanto, a função não será afetada por isso.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: A comutação para operação de controle de velocidade acontece com a programação de M3, M4 ou M5. As funções M podem ser escritas juntamente com a palavra S, no mesmo bloco.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16605 [Canal %1:] Bloco %2 fuso %3 troca de gama não permitida em %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do fuso
%4 = Gama velocidade

Explanation: Uma troca de gama para o fuso não será executada, se:
- corte de rosca (G33, G34, G35) estiver ativa
- o fuso estiver ativo como mestre ou escravo em um acoplamento
-o fuso estiver sendo posicionado

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: A faixa de rotação é ajustada antes do passo de usinagem correspondente.
Se for necessário, entretanto, trocar a gama de rotação dentro de uma das funções acima mencionadas, esta função deve ser desligada durante a troca de gama. Corte de rosca é desativada com G1; acoplamento de fuso é desligado com COUPOF; a operação de posicionamento do fuso é cancela com M3, M4 ou M5.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16670 [Canal %1:] Bloco %2 Eixo escravo/fuso %3 excedeu o número máximo de módulos CP (%4)

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Número máx. de módulos CP

Explanation: Foi feita uma tentativa de ativar mais acoplamentos genéricos do que foram configurados no MD18450 $MN_MM_NUM_CP_MODULES.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Reduzir o número de acoplamentos definidos e ativos ou aumentar o número de módulos de acoplamento configurados no MD18450 $MN_MM_NUM_CP_MODULES.
Se necessário, adquirir mais um nível de opção do acoplamento genérico.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16671 [Canal %1:] Bloco %2 Eixo escravo/fuso %3 excedeu o número máximo de módulos CP (%4)

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Número máx. de módulos CP

Explanation: Foi feita uma tentativa de ativar mais acoplamentos genéricos do que foram configurados no MD18450 $MN_MM_NUM_CP_MODULES.

Reaction: NC não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Reduzir o número de acoplamentos definidos e ativos ou aumentar o número de módulos de acoplamento configurados no MD18450 $MN_MM_NUM_CP_MODULES.
Se necessário, adquirir mais um nível de opção do acoplamento genérico.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais. Reinicie o programa.

16672 [Canal %1:] Bloco %2 Eixo mestre/fuso %3 excedeu o número máximo de valores mestre CP (%4)

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Número máx. de valores mestre CP

Explanation: Foi feita uma tentativa de ativar mais valores mestres de acoplamentos genéricos do que foram configurados no MD18452 $MN_MM_NUM_CP_MODUL_LEAD.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Reduzir o número de valores mestre definidos e ativos ou aumentar o número geral de valores mestres de acoplamento genérico configurados no MD18452 $MN_MM_NUM_CP_MODUL_LEAD.
Se necessário, adquirir mais um nível de opção do acoplamento genérico.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16673 [Canal %1:] Bloco %2 Eixo mestre/fuso %3 excedeu o número máximo de valores mestre CP (%4)

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Número máx. de valores mestre CP

Explanation: Foi feita uma tentativa de ativar mais valores mestres de acoplamentos genéricos do que foram configurados no MD18452 $MN_MM_NUM_CP_MODUL_LEAD.

Reaction: NC não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Reduzir o número de valores mestre definidos e ativos ou aumentar o número geral de valores mestres de acoplamento genérico configurados no MD18452 $MN_MM_NUM_CP_MODUL_LEAD.
Se necessário, adquirir mais um nível de opção do acoplamento genérico.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais. Reinicie o programa.

16674 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; o eixo/fuso escravo %4 excedeu o número máximo de módulos CP

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Foi feita uma tentativa de ativar mais acoplamentos genéricos do que foram configurados no MD18450 $MN_MM_NUM_CP_MODULES.

Reaction: NC não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Reduzir o número de acoplamentos definidos e ativos ou aumentar o número de módulos de acoplamento configurados no MD18450 $MN_MM_NUM_CP_MODULES.
Se necessário, adquirir mais um nível de opção do acoplamento genérico.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais. Reinicie o programa.

16675 [Canal %1:] bloco %2 Eixo-escravo/fuso %3 Módulo de acoplamento já definido no canal %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = eixo/fuso
%4 = Número do canal

Explanation: Foi feita a tentativa de definir e ativar um acoplamento CP, mesmo que para este eixo-escravo/fuso já exista um acoplamento definido e ativado em outro canal.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Alterar o programa de peça: Um módulo de acoplamento CP não pode ser definido (para o mesmo eixo-escravo/fuso) simultaneamente em outros canais.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16676 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; o eixo/fuso mestre %4 excedeu o número máximo de valores mestres CP

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Foi feita uma tentativa de ativar mais valores mestres de acoplamentos genéricos do que foram configurados no MD18452 $MN_MM_NUM_CP_MODUL_LEAD.

Reaction: NC não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Reduzir o número de valores mestre definidos e ativos ou aumentar o número geral de valores mestres de acoplamento genérico configurados no MD18452 $MN_MM_NUM_CP_MODUL_LEAD.
Se necessário, adquirir mais um nível de opção do acoplamento genérico.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais. Reinicie o programa.

16677 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; o módulo de acoplamento já foi definido no canal %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Número do canal

Explanation: Foi feita a tentativa de definir e ativar um acoplamento CP, mesmo que para este eixo-escravo/fuso já exista um acoplamento definido e ativado em outro canal.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Alterar o programa de peça: Um módulo de acoplamento CP não pode ser definido (para o mesmo eixo-escravo/fuso) simultaneamente em outros canais.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16678 [Canal %1:] Bloco %2 eixo escravo/fuso %3 Estado %4 instrução de deslocamento inadmissível

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Estado

Explanation: No atual estado do acoplamento genérico existe um movimento de percurso extra que não é
permitido no eixo escravo/fuso.
Exemplo: CPOF=X G0 X100 não é permitido.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Alterar o programa de peça.
Um movimento no eixo escravo/fuso pode ser programado com CPFPOS em CPON ou CPOF.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16679 [Canal %1:] Bloco %2 Ação sincronizada de movimento: %3 fuso escravo/eixo %4 indisponível

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Um acoplamento foi ligado ou desligado aonde o fuso escravo/eixo atualmete não está disponível. As causas possíveis são:
- O fuso/eixo está ativo no canal.
- O fuso/eixo está ativo em outro canal.
- O fuso/eixo foi controlado do PLC e ainda não foi habilitado.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Fuso escravo/eixo habilitado com troca de fuso/eixo ou habilitado de PLC.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16680 [Canal %1:] Bloco %2 eixo escravo/fuso %4 Instrução %3 programada mais vezes

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Instrução CP
%4 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: A instrução indicada foi programada mais vezes no bloco para o mesmo eixo escravo/fuso de um acoplamento genérico.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16681 [Canal %1:] Bloco %2 Eixo-mestre/fuso %3 CPFPOS não permitido (motivo %4)

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Razão

Explanation: O CPFPOS não pode ser especificado para um eixo-escravo/fuso de um acoplamento genérico no atual estado. Os motivos para isso podem ser:
- Motivo 1: O acoplamento não é desativado totalmente, ainda permanece pelo menos um eixo-mestre/fuso ativo no acoplamento.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Para os motivos mencionados existem as seguintes soluções:
- Motivo 1: Somente especificar o CPFPOS na desativação do acoplamento quando este estiver totalmente fechado.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16682 [Canal %1:] Bloco %2 eixo escravo/fuso %3 Instruções %4 impossíveis

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Instrução CP

Explanation: As instruções indicadas não são permitidas ao mesmo tempo em um bloco para um eixo escravo/fuso de um acoplamento genérico.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16684 [Canal %1:] Bloco %2 eixo escravo/fuso %3 Instruções %4 não podem ser separadas

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Instruções CP

Explanation: As instruções indicadas somente são permitidas juntas em um bloco para um eixo escravo/fuso de um acoplamento genérico.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16685 [Canal %1:] Bloco %2 eixo escravo/fuso %3 Instruções %4 não podem ser separadas

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Instruções CP

Explanation: As instruções indicadas somente são permitidas juntas em um bloco para um eixo escravo/fuso de um acoplamento genérico.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16686 [Canal %1:] Bloco %2 eixo escravo/fuso %3 Tipo de acoplamento/Instrução %4 impossível

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Instruções CP

Explanation: A instrução indicada não é permitida para o tipo indicado de um acoplamento genérico.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16687 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; o tipo/instrução de acoplamento %4 não é possível

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Tipo de acoplamento

Explanation: A instrução indicada não é permitida para o tipo indicado de um acoplamento genérico.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16688 [Canal %1:] Bloco %2 Eixo escravo/fuso %3 Tipo de acoplamento %4 excedeu o número máximo de valores mestre

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Tipo de acoplamento

Explanation: O número máximo de valores mestre foi excedido para o tipo indicado de um acoplamento genérico.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Modificar o programa de peça, reduzir o número de valores mestre ou utilizar outro tipo de acoplamento.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16689 [Canal %1:] Bloco %2 Eixo escravo/fuso %3 Tipo de acoplamento %4 excedeu o número máximo de valores mestre

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Tipo de acoplamento

Explanation: O número máximo de valores mestre foi excedido para o tipo indicado de um acoplamento genérico.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Modificar o programa de peça, reduzir o número de valores mestre ou utilizar outro tipo de acoplamento.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16690 [Canal %1:] Bloco %2 eixo escravo/fuso %3 Mudança de sistema de referência %4 impossível

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Sistema de referência

Explanation: Foi feita uma tentativa de mudar o sistema de referência com o acoplamento genérico ativo.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Alterar o programa de peça.
Encerrar o acoplamento e reativá-lo com o sistema de referência desejado.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16691 [Canal %1:] Bloco %2 eixo escravo/fuso %3 Mudança de sistema de referência %4 impossível

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Sistema de referência

Explanation: Foi feita uma tentativa de mudar o sistema de referência com o acoplamento genérico ativo.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Alterar o programa de peça.
Encerrar o acoplamento e reativá-lo com o sistema de referência desejado.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16692 [Canal %1:] Bloco %2 Eixo escravo/fuso %3 Número máximo de acoplamentos no bloco (%4) excedeu

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Número máx. de acoplamentos

Explanation: O número máximo de acoplamentos genéricos no bloco foi excedido.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Alterar o programa de peça.
Reduzir o número de acoplamentos genéricos programados no bloco.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16694 [Canal %1:] Bloco %2 eixo escravo/fuso %3 Estado/Instrução %4 impossível

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Estado, instrução

Explanation: A instrução indicada não é permitida no atual estado do acoplamento genérico.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16695 [Canal %1:] Bloco %2 eixo escravo/fuso %3 Estado/Instrução %4 impossível

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Estado, instrução

Explanation: A instrução indicada não é permitida no atual estado do acoplamento genérico.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16696 [Canal %1:] Bloco %2 eixo escravo/fuso %3 Acoplamento não definido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Deve ser executada uma instrução em um acoplamento que não foi definido.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Alterar o programa de peça.
Definir e, se necessário, também ativar o acoplamento antes da instrução.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16697 [Canal %1:] Bloco %2 eixo escravo/fuso %3 Acoplamento não definido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Deve ser executada uma instrução em um acoplamento que não foi definido.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Alterar o programa de peça.
Definir e, se necessário, também ativar o acoplamento antes da instrução.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16698 [Canal %1:] Bloco %2 eixo escravo/fuso %3 Eixo mestre/fuso %4 não definido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Deve ser executada uma instrução em um eixo mestre/fuso de um acoplamento que não foi definido.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Alterar o programa de peça.
Definir e, se necessário, também ativar o eixo mestre/fuso antes da instrução.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16699 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; o eixo/fuso mestre %4 não foi definido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Nome do eixo

Explanation: Deve ser executada uma instrução em um eixo mestre/fuso de um acoplamento que não foi definido.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Alterar o programa de peça.
Definir e, se necessário, também ativar o eixo mestre/fuso antes da instrução.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16700 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 tipo inválido de avanço

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: No caso de uma função de abertura de roscas o avanço foi programado em uma unidade não permitida
G33 (roscas com passo constante) e o avanço não foi programado com G94 ou G95.
G33 (roscas com passo constante) está ativo (modal) e G63 foi adicionalmente programado num bloco posterior. (Conflito! G63 encontra-se no 2º grupo G, G33, G331 e G332 encontram-se no 1º grupo G).
G331 ou G332 (rosca rígida) e o avanço não foi programado com G94.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Empregar apenas avanço tipo G94 ou G95 nas funções de abertura de roscas.
Desativar a função de abertura de roscas após G33 e antes de G63 com G01.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16701 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; o eixo/fuso escravo %4 do acoplamento não foi definido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Deve ser executada uma instrução em um acoplamento que não foi definido.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Alterar o programa de peça.
Definir e, se necessário, também ativar o acoplamento antes da instrução.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16715 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 fuso mestre não está completamente parado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do fuso

Explanation: Durante a função aplicada (G74, aproximação do referenciamento) o fuso tem que estar parado.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Programar M5 ou SPOS/SPOSA antes do bloco com falha, no programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16720 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 passo da rosca é zero

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Em um bloco de roscas com G33 (roscas com passo constante) ou G331 (rosca rígida) não foi programado qualquer passo.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: O passo da rosca deve ser programado para o eixo geométrico indicado no parâmetro de interpolação correspondente.
X -> I
Y -> J
Z -> K

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16730 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 parâmetros incorretos para corte de rosca

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Com G33 (abertura de roscas com passo constante) o parâmetro do passo não foi atribuído ao eixo que determina a velocidade.
No caso de roscas longitudinais e transversais o passo da rosca é programado para o eixo geométrico indicado no parâmetro de interpolação correspondente.
X -> I
Y -> J
Z -> K
No caso de roscas cônicas o endereço I, J, K depende do eixo com o percurso maior (comprimento da rosca). Não é porém indicado um 2º passo para o outro eixo.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Atribuir o parâmetro do passo ao eixo que determina a velocidade.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16735 [Channel %1:] Block %2 Parâmetro geométrico incorreto (erro %3)

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Código do erro

Explanation: Para G335/G336 (corte do fio com um fio convexo) o parâmetro de entrada não poderia ser atribuído a um eixo de definição da velocidade. O número do erro especifica a causa precisa:
Erro 1: O parâmetro de entrada não combina com os pontos finais ou o plano circular do programa.
Erro 2: Um ângulo de trajetoria circular de mais de 90 graus foi programado.
Erro 3: A trajetoria circular tem um componente helical (hélice).
Erro 4: A trajetoria circular excede um dos ângulos de graus 45/135/225/315 na programação.
Erro 5: A trajetoria circular excede um dos ângulos de graus 45/135/225/315 após o cálculo na estrutura.
Erro 6: A entrada não foi programada para o eixo com o caminho de deslocamento mais longo.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - verificar a programação do círculo ou
- atribuir o parâmetro de entrada ao eixo com distãncia de deslocamento mais longa.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16740 [Canal %1:] Bloco %2 eixo geométrico não foi programado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Não foi programado qualquer eixo geométrico para abertura de roscas (G33) ou rosca rígida (G331, G332). O eixo geométrico é, obrigatoriamente necessário se tiver sido programado um parâmetro de interpolação.
Exemplo:
N100 G33 Z400 K2; Passo da rosca 2 mm, final da rosca Z=400 mm
N200 SPOS=0; Posicionamento do fuso no modo do eixo
N201 G90 G331 Z-50 K-2; Rosqueamento em Z=-50, rotação no sentido anti-horário
N202 G332 Z5; Retração, inversão automática da direção
N203 S500 M03; Fuso novamente em modo do fuso

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Indicar o eixo geométrico e o respectivo parâmetro de interpolação.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16746 [Canal %1:] Bloco %2 fuso %3 numero da gama selecionada %4 gama selecionada não configurada

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do fuso
%4 = Gama velocidade

Explanation: O primeiro bloco de dados de marchas de transmissão está ativo. A marcha de transmissão não foi ajustada no 1º bloco de dados de marchas de transmissão. O número de marchas de transmissão foi configurado no dado de máquina MD35090 $MA_NUM_GEAR_STEPS.
Exemplos para a ocorrência do alarme com 3 marchas de transmissão ajustadas (MD 35090 $MA_NUM_GEAR_STEPS = 3):
* ... É programado M44 ou M45 para o respectivo fuso
* ... O M70 é programado e o dado de máquina 35014 $MA_GEAR_STEP_USED_IN_AXISMODE é maior que 3.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Alterar o programa de peça: Somente podem ser engatadas marchas de transmissão admissíveis que também estão de acordo com o dado de máquina MD35090 $MA_NUM_GEAR_STEPS.
Limitar a configuração M70 (MD 35014 $MA_GEAR_STEP_USED_IN_AXISMODE) no MD35090 $MA_NUM_GEAR_STEPS.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16747 [Canal %1:] Bloco %2 fuso %3 gama de transmissão %4 não foi configurada para rosqueamento

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do fuso
%4 = Gama velocidade

Explanation: Com G331 é ativado o segundo bloco de dados de marcha de transmissão para o rosqueamento.
A atual marcha de transmissão não foi ajustada no segundo bloco de dados de marchas de transmissão. O número de marchas de transmissão foi configurado no dado de máquina MD35092 $MA_NUM_GEAR_STEPS2. Não é possível executar uma mudança de marchas em blocos de deslocamento. A marcha de transmissão adequada à rotação deve ser mudada antes do bloco de deslocamento.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Proceder para o engate automático da marcha de transmissão adequada antes do rosqueamento:
* Programar a rotação do fuso (S) em um bloco G331 sem movimento de eixo antes do rosqueamento (p. ex. G331 S1000)
* Ativar M40 para o fuso.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16748 [Canal %1:] Bloco %2 fuso %3 gama de transmissão %4 desejada

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do fuso
%4 = Gama velocidade

Explanation: Com G331 é ativado o segundo bloco de dados de marcha de transmissão para o rosqueamento.
No atual bloco de deslocamento a rotação (S) programada do fuso mestre não está dentro da faixa de rotações da marcha de transmissão ativa.
Não é possível executar uma mudança de marchas em blocos de deslocamento. A marcha de transmissão adequada à rotação deve ser mudada antes do bloco de deslocamento.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Proceder para o engate automático da marcha de transmissão adequada antes do rosqueamento:
* Programar a rotação do fuso (S) em um bloco G331 sem movimento de eixo antes do rosqueamento (p. ex. G331 S1000)
* Ativar M40 para o fuso.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16750 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 SPCON não programado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: O fuso tem que estar no modo controle de posicionamento para a função programada (eixo circular, eixo de posicionamento).

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Programar o fuso no modo controle de posicionamento com SPCON no bloco anterior.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16751 [Canal %1:] Bloco %2 fuso/eixo %3 SPCOF não pode ser executado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Para a função programada, o fuso tem que estar em modo controle com malha de regulação aberta. No modo de posicionamento ou no de eixo a regulação da posição não pode ser desativada.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: No bloco anterior transferir o fuso para o modo de controle em malha aberta. Tal pode ser efetuado com M3, M4 ou M5 para o respectivo fuso.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16755 [Canal %1:] Bloco %2 não é necessária parada

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Não é necessária qualquer parada para a função programada. Uma parada é necessária após SPOSA ou após M5, se o próximo bloco for aplicado somente depois da parada do fuso.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Não escrever a instrução.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16757 [Canal %1:] Bloco %2 para o fuso escravo %3 já existe um acoplamento como fuso/eixo mestre

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do fuso secundário

Explanation: Foi ativado um acoplamento onde o fuso/eixo escravo estava ativo em outro acoplamento como fuso/eixo mestre. Acoplamentos encadeados não podem ser processados.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Verificar no programa de peça se o fuso/eixo escravo já está ativo em outro acoplamento como fuso/eixo mestre.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16758 [Canal %1:] Bloco %2 para o fuso mestre %3 já existe um acoplamento como fuso/eixo escravo

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do fuso mestre

Explanation: Foi ativado um acoplamento onde o fuso/eixo mestre estava ativo em outro acoplamento como fuso/eixo escravo. Acoplamentos encadeados não podem ser processados.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Verificar no programa de peça se o fuso/eixo mestre já está ativo em outro acoplamento como fuso/eixo escravo.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16760 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 falta o valor S

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Em rosca rígida (G331 ou G332) falta a velocidade de rotação do fuso.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Programar a rotação do fuso no endereço S em [rpm] (mesmo em modo de eixo); o sentido de giro é dado pelo sinal do passo do fuso:
- Passo de rosca positivo: Sentido de giro como M03
- Passo de rosca negativo: Sentido de giro como M04

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16761 [Canal %1:] Bloco %2 eixo/fuso %3 não programável no canal

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Erro de programação: O eixo/fuso não pode ser atualmente programado no canal neste momento. O alarme pode ocorrer se o eixo/fuso estiver sendo utilizado por um outro canal ou pelo PLC.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Alterar o programa de peça. Utilizar "GET()".

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16762 [Canal %1:] Bloco %2 fuso %3 função de rosqueamento ativa

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do fuso

Explanation: Erro de programação: A função do fuso não pode ser executada neste momento. O alarme ocorre quando o fuso (fuso mestre) está trabalhando em conjunto a algum eixo por meio de uma interpolação.
Erro de programação:
A função do fuso não pode ser executada neste momento.
O alarme ocorre quando o fuso (fuso mestre) está trabalhando em conjunto a algum eixo por meio de uma interpolação.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Alterar o programa de peças. Desativar a abertura de roscas ou perfurações de roscas.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16763 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 valor ilegal de rotações programado (zero ou negativo)

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Foi programado um valor de rotação (valor S) igual a zero ou negativo.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: O valor da rotação programada (valor S) tem que ser positivo. Dependendo do caso de aplicação o valor zero pode ser aceito (p.ex. G25 S0).

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16765 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; falta fuso/eixo escravo

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID

Explanation: Não foi programado o fuso/eixo escravo no programa de peças.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Corrigir programa de peças

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16766 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; a String não permite ser interpretada

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID

Explanation: Foi acionado um acoplamento no qual foi escrita uma string que não é passível de ser interpretada. (P.ex., processamento alternado do bloco).

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Corrigir programa de peças

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16767 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; falta fuso/eixo mestre

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID

Explanation: Não foi programado o fuso/eixo mestre no programa de peças.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Corrigir programa de peças

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16769 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; número excessivo de acoplamentos para eixo %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Foram definidos mais eixos/fusos mestre para o eixo/fuso indicado do que o permitido.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Corrigir programa de peças

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16770 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 sistema de medição inexistente

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Foi programada uma das seguintes funções de fuso que exigem o controle de posição:
SPCON,
SPOS, SPOSA,
COUPON,
G331/G332.
A condição mínima do controle de posição é um sistema de medição.
No MD30200 $MA_NUM_ENCS do fuso programado não foi configurado nenhum sistema de medição.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Instalar um sistema de medição.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16771 [Canal %1:] Bloco %3 eixo-escravo %2 Movimento sobreposto não foi liberado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Número do bloco, label

Explanation: Nenhuma sincronização da engrenagem e nenhum movimento de revestimento podem ser executados para o dito eixo em razão de este não ser permitido na interface VDI. Este alarme pode ser interrompido com MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 bit17 = 1 ou para programação CP com CPMALARM[FAx] bit11 = 1.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Definir o sinal de interface NC/PLC DB31, ... DBX26.4 (Liberação da sobreposição do eixo escravo).

Programm continuation: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

16772 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 é o eixo escravo, o acoplamento está sendo desligado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Eixo, fuso

Explanation: O eixo está ativo como eixo escravo no acoplamento. No modo de operação REF, o acoplamento é desligado. O alarme pode ser suprimido por meio do dado de máquina MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK Bit29 = 1 ou com a programação CP através do ajuste CPMALARM[FAx] bit 0 = 1.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O acoplamento será ligado novamente após a saída do modo de operação REF.

Programm continuation: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

16773 [Canal %1:] Eixo %2 é eixo escravo. Os bloqueios de eixo/fuso dos eixos mestre %3 e %4 são diferentes

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Eixo, fuso
%3 = Eixo, fuso
%4 = Eixo, fuso

Explanation: O eixo está ativo como eixo escravo em um acoplamento. Os eixos mestre possuem estados diferentes devido ao bloqueio de eixo/fuso. O alarme pode ser omitido com o dado de máquina MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 Bit0 = 1 ou com a programação CP setando CPMALARM[FAx] bit 1 = 1.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Igualar todos eixos mestre em relação ao bloqueio de eixo/fuso

Programm continuation: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

16774 [Canal %1:] Para eixo/fuso escravo %2 foi cancelada a sincronização

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Para o eixo indicado foi cancelado o processo de sincronização (EGONSYN, EGONSYNE ou COUP).
Existe diferentes motivos para o cancelamento do processo de sincronização.
- RESET
- Fim do programa
- Eixo sendo colocado no modo follow-up
- Parada rápida devido a um alarme

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Remedy: Se o cancelamento do processo de sincronização é tolerável ou desejado, então o alarme pode ser omitido através do dado de máquina MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK Bit31 = 1 ou com a programação CP através do ajuste CPMALARM[FAx] bit 2 = 1.
Somente para a transmissão eletrônica EG:
Se o processo de sincronização não puder ser cancelado, então isto pode ser feito através da indicação do critério de troca de blocos FINE no EGONSYN ou EGONSYNE.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16775 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; eixo %4 sem sistema de medição

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Foi programada uma das seguintes funções de fuso que exigem o controle de posição:
SPCON,
SPOS, SPOSA,
COUPON,
G331/G332.
A condição mínima do controle de posição é um sistema de medição.
No MD30200 $MA_NUM_ENCS do fuso programado não foi configurado nenhum sistema de medição.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Instalar um sistema de medição.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16776 [Canal %1:] Bloco %2 tabela de curvas %3 não existente para o eixo %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da tabela de curvas
%4 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Ocorreu uma tentativa de acoplar o eixo %4 com a tabela de curvas n.º %3, no entanto, não há qualquer tabela de curvas com esse número.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Alterar o programa de peças NC de forma que a tabela de curvas desejada exista quando o acoplamento de eixo deverá ser ligado.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16777 [Canal %1:] Bloco %2 acoplamento: para o eixo mestre %4 não está disponível o eixo escravo %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Foi ativado um acoplamento no qual o fuso/eixo escravo não está atualmente disponível. As possíveis causas são:
- O fuso/eixo está ativo em um outro canal.
- O fuso/eixo está sendo comandado pelo PLC e ainda não foi liberado.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Colocar o fuso/eixo mestre com troca de fuso/eixo para o respectivo canal ou liberar do PLC.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16778 [Canal %1:] Bloco %2 acoplamento: acoplamento circular para eixo escravo %3 e eixo mestre %4 não permitido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Foi ativado um acoplamento em que tendo em conta outros acoplamentos causou um acoplamento circular. Este acoplamento circular não pode ser claramente computado.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Configurar o acoplamento de forma correspondente no dado de máquina ou corrigir o programa de peças NC (MD21300 $MC_COUPLE_AXIS_1).

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16779 [Canal %1:] Bloco %2 acoplamento: excesso de acoplamentos para eixo %3, veja eixo mestre ativo %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Para o eixo/fuso indicado foram definidos mais eixos/fusos mestre do que o permitido. O último parâmetro a ser especificado é um valor mestre objeto/eixo mestre, com o qual o eixo/fuso indicado já está acoplado.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Corrigir programa de peças

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16780 [Canal %1:] Bloco %2 falta fuso/eixo escravo

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Não foi programado o fuso/eixo escravo no programa de peças.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir programa de peças

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16781 [Canal %1:] Bloco %2 falta fuso/eixo mestre

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Não foi programado o fuso/eixo mestre no programa de peças.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir programa de peças

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16782 [Canal %1:] Bloco %2 fuso/eixo escravo %3 não disponível

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Foi ativado um acoplamento no qual o fuso/eixo escravo não está atualmente disponível. As possíveis causas são:
- O fuso/eixo está ativo em um outro canal.
- O fuso/eixo está sendo comandado pelo PLC e ainda não foi liberado.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Colocar o fuso/eixo mestre com troca de fuso/eixo para o respectivo canal ou liberar do PLC.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16783 [Canal %1:] Bloco %2 fuso/eixo mestre %3 no momento não disponível

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Foi ativado um acoplamento no qual o fuso/eixo mestre não está atualmente disponível. As possíveis causas são:
- Foi selecionado um acoplamento de valor de comando e o fuso/eixo está ativo em um outro canal.
- O fuso/eixo foi comandado pelo PLC e ainda não foi liberado.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Colocar o fuso/eixo mestre com troca de fuso/eixo para o respectivo canal ou liberar do PLC.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16785 [Canal %1:] Bloco %2 fusos/eixos idênticos %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Foi ativado um acoplamento em que o fuso/eixo escravo é idêntico ao fuso/eixo mestre.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Por favor informe o pessoal/departamento de service autorizado.
- Configurar adequadamente o acoplamento no MD21300 $MC_COUPLE_AXIS_1)
- ou corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16786 [Canal %1:] Bloco %2 acoplamento ao fuso mestre %3 já existente

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do fuso mestre

Explanation: Um acoplamento está para ser ligado, no qual o eixo escravo já está acoplado com outro eixo mestre. Somente um fuso mestre é permitido para a função fuso sincronizado. O já ativado fuso mestre é mostrado como último parâmetro de alarme.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Antes de ligar o novo acoplamento, desligue o acoplamento já existente. Se vários fusos/eixos mestres forem necessários, a função ELG deverá ser utilizada.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16787 [Canal %1:] Bloco %2 parâmetros de acoplamento não podem ser alterados

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O acoplamento indicado tem proteção contra escrita. Por isso os parâmetros do acoplamento não podem ser alterados.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Por favor informe o pessoal/departamento de service autorizado.
- Retirar a proteção contra escrita (ver canal MD21340 $MC_COUPLE_IS_WRITE_PROT_1)
- ou corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16788 [Canal %1:] Bloco %2 acoplamento circular

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Foi ativado um acoplamento em que tendo em conta outros acoplamentos causou um acoplamento circular. Este acoplamento circular não pode ser claramente computado.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Por favor informe o pessoal/departamento de service autorizado.
- Configurar adequadamente o acoplamento no MD21300 $MC_COUPLE_AXIS_1)
- ou corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16789 [Canal %1:] Bloco %2 Acoplamento múltiplo

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Foi acionado um acoplamento no qual os eixos/fusos já estão sendo ocupados por um outro acoplamento. Acoplamentos em paralelo não podem ser processados.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Verificar no programa de peças se já existe um outro acoplamento para os eixos.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16790 [Canal %1:] Bloco %2 parâmetro de acoplamento é zero ou inexistente

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Foi acionado um acoplamento em que um parâmetro importante foi programado com zero ou não foi programado. (Por exemplo, o denominador na relação de transformação).

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
- Configurar adequadamente o acoplamento em SD42300 $SC_COUPLE_RATIO_1
- ou corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16791 [Canal %1:] Bloco %2 parâmetro não é relevante

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Foi acionado um acoplamento no qual foi programado um parâmetro não relevante. (Por exemplo, o parâmetro para ELG).

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir programa de peças

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16792 [Canal %1:] Bloco %2 excesso de acoplamentos para eixo/fuso %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Foram definidos mais eixos/fusos mestre para o eixo/fuso indicado do que o permitido.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir programa de peças

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16793 [Canal %1:] Bloco %2 acoplamento do eixo %3 não permite a mudança de transformação

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: O eixo indicado é um eixo escravo num grupo de transformação. Com o acoplamento conectado a transformação não pode ser alterada.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças. Desligar o(s) acoplamento(s) deste eixo antes da mudança da transformação, ou não alterar a transformação.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16794 [Canal %1:] Bloco %2 acoplamento do eixo/fuso %3 não permite referenciamento

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: O eixo indicado é um eixo escravo (Gantry) e não pode por isso aproximar-se do referenciamento.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir programa de peças. Desativar o(s) acoplamento(s) deste eixo antes da aproximação do ponto de referência ou não referenciar. Um eixo-escravo Gantry não pode referenciar por si mesmo.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16795 [Canal %1:] Bloco %2 string não interpretável

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Foi acionado um acoplamento no qual foi escrita uma string que não é passível de ser interpretada. (P.ex., processamento alternado do bloco).

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir programa de peças

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16796 [Canal %1:] Bloco %2 acoplamento não definido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Deverá ser acionado um acoplamento cujos parâmetros não foram programados nem configurados.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Corrigir o programa de peças do NC ou DM; programar o acoplamento com COUPDEF ou configurar através de DM.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16797 [Canal %1:] Bloco %2 acoplamento está ativo

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Deverá ser executada uma operação na qual não pode estar ativo qualquer acoplamento. Por exemplo, COUPDEL não pode ser utilizado em acoplamentos ativos.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças do NC; desativar o acoplamento com COUPOF.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16798 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 é escravo e proíbe a rotação do container de eixos

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: O eixo/fuso programado está ativo como eixo escravo/fuso escravo dentro de um acoplamento. Com o acoplamento ligado, o container de eixos não pode rodar.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peça. Desligar o(s) acoplamento(s) para este eixo/fusos antes da rotação do container de eixos ou efetuar a rotação do container de eixos mais tarde.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16799 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 é eixo mestre e proíbe a rotação do container de eixos

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: O eixo/fuso programado está ativo como eixo mestre/fuso mestre dentro de um acoplamento. Com o acoplamento ligado, o container de eixos não pode rodar.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peça. Desligar o(s) acoplamento(s) para este eixo/fusos antes da rotação do container de eixos ou efetuar a rotação do container de eixos mais tarde.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16800 [Canal %1:] Bloco %2 comando de posicionamento DC/CDC para eixo %3 não permitida

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Um comando DC (Direct Coordinate) só pode ser utilizado para eixos circulares. Efetua a aproximação da posição absoluta programada pelo menor caminho.
Exemplo:
N100 C=DC(315)

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
Substituir o comando DC pelo comando AC (Absolute Coordinate) no bloco indicado.
Se o alarme se basear em uma definição incorreta de eixo, o eixo pode ser declarado como um eixo circular por meio do DM específico de eixo MD30300 $MA_IS_ROT_AX.
Dados de máquina correspondentes:
MD30310: $MA_ROT_IS_MODULO
MD30320: $MA_DISPLAY_IS_MODULO

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16810 [Canal %1:] Bloco %2 comando de posicionamento ACP para eixo %3 não permitido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: O comando ACP (Absolute Coordinate Positive) é apenas permitido para 'eixos modulares'. Efetua a aproximação da posição absoluta programada no sentido especificado.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
Substituir o comando ACP pelo comando AC (Absolute Coordinate) no bloco NC indicado.
Se a indicação de alarme se basear numa definição incorreta do eixo, o dado de máquina específico de eixo MD 30300: $MA_IS_ROT_AX e o MD30310: $MA_ROT_IS_MODULO podem ser declarados como um eixo circular com comando modular.
Dados de máquina correspondentes:
MD30320: $MA_DISPLAY_IS_MODULO

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16820 [Canal %1:] Bloco %2 comando de posicionamento ACN para eixo %3 não permitido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: A palavra-chave ACN (Absolute Coordinate Negative) somente é permitida para "Eixos Modulo". Esta influencia a aproximação da posição absoluta programada no sentido indicado.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
No bloco NC exibido substituir a palavra-chave ACN pela informação AC (Absolute Coordinate).
Se a indicação do alarme está baseada em uma definição incorreta de eixo, então o eixo pode ser declarado como um eixo rotativo com conversão Modulo através dos dados de máquina específicos de eixo MD30300 $MA_IS_ROT_AX e MD30310 $MA_ROT_IS_MODULO.
Dado de máquina correspondente:
MD30320 $MA_DISPLAY_IS_MODULO

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16830 [Canal %1:] Bloco %2 foi programada uma posição incorreta para eixo/fuso %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Foi programada em um eixo modular uma posição fora da área de 0 - 359,999.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Programar a posição dentro da área de 0 - 359,999.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16903 [Canal %1:] Controle de programa: ação %2<ALNX> não permitida no status atual

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Explanation: A ação indicada não pode ser processada. Isto pode acontecer, por exemplo, durante a leitura de dados de máquina.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Esperar até que o processo tenha terminado, ou interromper o processo com RESET e repetir a operação.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16904 [Canal %1:] Controle de programa: ação %2<ALNX> não permitida no status atual

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Explanation: A operação (programa, JOG, procura de bloco, referenciamento...) não pode ser iniciado ou mantido.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Verificar o status do programa e o status do canal.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16905 [Canal %1:] Controle de programa: ação %2<ALNX> não permitida

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Explanation: A operação não pode ser iniciada ou mantida. Uma partida é aceita somente quando uma funçãa NCK puder ser iniciada.
Exemplo: No modo de operação JOG uma partida será aceita p.ex.: se o gerador de funções estiver ativo ou se um movimento em JOG tenha sido interrompido com a tecla STOP.

Reaction: Reação ao alarme no modo automático.

Remedy: Verificar o status do programa e o status do canal.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16906 [Canal %1:] Controle de programa: ação %2<ALNX> interrompida devido a um alarme

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Explanation: Devido a um alarme a ação foi interrompida.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Eliminar o erro e confirmar o alarme. A seguir reiniciar a operação.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16907 [Canal %1:] Ação %2<ALNX> possível somente no status parado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Explanation: A ação pode ser executada somente no status parado.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Verificar o status do programa e o status do canal.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16908 [Canal %1:] Ação %2<ALNX> possível somente no status de reset ou no fim de bloco

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Explanation: Esta ação só pode ser executada em estado de Reset ou no final do bloco .
Em modo JOG nenhum eixo é movimentado como eixo geométrico no sistema de coordenadas , deve ser ativo pelo PLC ou comando de eixo (iniciado através de ações sincronizadas estáticas) na troca do modo. Isso significa que eixos devem estar como "eixos neutros" novamente .

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Verificar o status do programa e do canal.
Verificar no modo jog se os eixos são controlados ou PLC.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16909 [Canal %1:] Ação %2<ALNX> não é permitida no modo de operação atual

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Explanation: Outro modo de operação deve ser ativado para a função selecionada.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Verificar a operação e o modo de operação.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16911 [Canal %1:] Não é permitido mudar para um outro modo de operação

Parameters: %1 = Número do canal

Explanation: Não é permitido mudar do modo de overstoring para um outro modo de operação.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Depois de concluída a ação no modo de overstoring, uma mudança para um outro modo de operação será permitida.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16912 [Canal %1:] Controle de programa: ação %2<ALNX> possível somente no status de reset

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Explanation: A ação pode ser executada somente no status de reset.
Exemplo: A seleção de programa via HMI comunicação de canal (INIT) pode ser executada somente no status de reset.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Reset ou esperar até que o processamento tenha sido concluído.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16913 [BAG %1:] [Canal %2:] Mudança do modo de operação: ação %3<ALNX> não é permitida

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do BAG
%3 = Número da ação/nome da ação

Explanation: A mudança para o modo de operação não é permitida. Esta mudança pode ser efetuada apenas no status de reset.
Exemplo:
No modo AUTO o processamento de programa foi interrompido através de NC-STOP. A seguir, faz-se uma mudança do modo de operação para JOG (status programa interrompido). Deste modo de operação é possível mudar apenas para o modo AUTO, mas não para o modo MDA!

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Acionar a tecla Reset e com isso repor o processamento de programa, ou ativar aquele modo de operação no qual previamente teve lugar o processamento de programa.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16914 [BAG %1:] [Canal %2:] Mudança do modo de operação: ação %3<ALNX> não é permitida

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do BAG
%3 = Número da ação/nome da ação

Explanation: Mudança de modo de operação incorreto, p.ex. AUTO ->MDAREF.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Verificar a operação ou o modo de operação selecionado.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16915 [Canal %1:] Ação %2<ALNX> não é permitida no bloco atual

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Explanation: Se blocos com instruções de deslocamento forem interrompidos através de ASUP, deverá ser possível, depois de concluída a ASUP, uma Cont. programa interrompido (reorganização do processamento de bloco).
O 2.º parâmetro descreve qual ação causará a interrupção do processamento de bloco.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Deixar o programa continuar até uma reorganização de blocos NC ou alterar o programa de peça.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16916 [Canal %1:] Reposicionamento: ação %2<ALNX> impossível no status atual

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Explanation: Atualmente o reposicionamento do processamento de bloco não é possível. Em certos casos uma mudança do modo de operação não pode ocorrer.
O 2.º parâmetro indica qual ação deveria ser usada para executar o reposicionamento.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Deixar o programa continuar até uma reorganização de blocos NC ou alterar o programa de peça.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16918 [Canal %1:] Para a ação %2<ALNX> todos os canais têm de estar no status reset

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Explanation: Para realizar a ação todos os canais têm de estar na posição de inicialização! (p.ex. para o carregamento de dados de máquina).

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Aguardar o status de interrupção de programa no canal, ou pressionar a tecla Reset.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16919 [Canal %1:] Ação %2<ALNX> não é permitida com alarme presente

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Explanation: A ação não é executável devido a um alarme, ou o canal encontra-se em falha.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Pressionar a tecla Reset.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16920 [Canal %1:] Ação %2<ALNX> já está ativada

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Explanation: Uma ação idêntica ainda está sendo processada.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Espere até o término do procedimento anterior e repita a operação.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16921 [BAG %2:] [Canal %1:] Dado de máquina: Atribuição de canal e grupo de modos não permitida ou em duplicidade

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do BAG

Explanation: Na inicialização foi identificada uma parametrização ilegal de canal/BAG.

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Verificar o dado de máquina MD10010 $MN_ASSIGN_CHAN_TO_MODE_GROUP.

Programm continuation: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

16922 [Canal %1:] Subprogramas: ação %2<ALNX> excedida a quantidade máxima de encadeamento permitida

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Explanation: Várias ações podem causar a interrupção do processamento atual. Dependendo da ação, subrotinas assíncronas são ativadas. Estas subrotinas assíncronas podem ser interrompidas da mesma maneira como o programa de usuário. Por motivos de limitação de memória não é possível encadeamento ilimitado de subrotinas assíncronas.
Exemplo: Uma interrupção para o processamento atual do programa. Outras interrupções de maior prioridade interrompem os processamentos de programa ASUP previamente ativados.
Ações possíveis: Avanço de teste DryRunOn/Off, blobo à bloco ligado, cancelamento de caminho restante, interrupções ...

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Não disparar o programa neste bloco

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16923 [Canal %1:] Controle de programa: ação %2<ALNX> não permitida no status atual

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Explanation: Não é possível parar o processamento atual porque está ativo um processo de pré-processamento.
Isso vale por exemplo para o carregamento de dados de máquina e na procura de bloco até que for encontrado o objeto desejado.

Reaction: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Cancelar com Reset!

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16924 [Canal %1:] Cuidado: teste de programa modificará os dados de ferramentas

Parameters: %1 = Número do canal

Explanation: Um teste de programa altera os dados de ferramenta. Os dados não podem ser automaticamente corrigidos depois de terminado o teste de programa.

Esta mensagem de erro é uma solicitação para o operador fazer um backup dos dados e de recarregá-los após a conclusão dos testes.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Por favor, informe pessoal/departamento de manutenção autorizado.

Salvar os dados no HMI e re-importar dados após "ProgtestOff".

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16925 [Canal %1:] Controle de programa: ação %2<ALNX> não é permitida no status atual, ação %3<ALNX> ativa

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número da ação/nome da ação

%3 = Número da ação/nome da ação

Explanation: A ação foi recusada porque está ocorrendo uma mudança do modo de operação ou de um sub-modo de operação (comutação para AUTO, MDA, JOG, Overstoring, digitalização...).

Exemplo: A mensagem de alarme surgirá se a tecla START for pressionada com uma mudança do modo de operação ou de um sub-modo de operação - p. ex. do modo AUTO para MDA - antes da confirmação da seleção do modo de operação pela NCK.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Repetir a ação.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16926 [Canal %1:] Coordenação de canal: ação %2 no bloco %3 não é permitida, marca %4 já foi definida

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número da ação/nome da ação

%3 = Número de bloco

%4 = Número da marca

Explanation: A ação foi negada, a marca já foi definida. Verifique o programa.

Exemplo:

SETM(1) ; CLEARM(1) ; marca deve ser zerada antes

SETM(1)

Reaction: Parada do interpretador

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Repetir a ação.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16927 [Canal %1:] Ação %2<ALNX> não é permitida com o tratamento de interrupção atual ativo

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número da ação/nome da ação

Explanation: A ação não pode ser ativada durante a interrupção do processamento (p.ex. mudança de modo).
Reaction: Visualização de alarme.
Remedy: Acionar Reset ou esperar até que o processamento da interrupção tenha sido concluído.
Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16928 [Canal %1:] Tratamento da interrupção: ação %2<ALNX> não é possível

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação
Explanation: Foi ativada uma interrupção de programa em um bloco não REORG.
Exemplos das possíveis interrupções de programa neste caso:
- Deslocamento até o encosto fixo
- VDI Canal cancelamento de curso restante
- VDI Axial cancelamento de curso restante
- Medição
- Limite de software
- Substituição de eixos
- O eixo vem de um modo de seguimento
- Desabilitação de Servo
- Mudança de marchas de transmissão com marcha real diferente da marcha nominal.

No bloco afetado trata-se de:
- Bloco coletado pela localização de blocos (exceto o último bloco coletado)
- Bloco na interrupção de sobregravação.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Remedy: Não disparar o programa neste bloco
Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16930 [Canal %1:] Bloco anterior e bloco atual %2 devem ser separados por um bloco executável

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
Explanation: Os comandos WAITMC, SETM, CLEARM e MSG devem ser programados em blocos NC separados. para evitar redução de velocidade, estes blocos são ligados internamente ao bloco NC subsequente no NCK (no caso de WAITMC ao bloco NC anterior). Por essa razão, sempre deve existir um bloco executável (não um bloco de cálculo) entre os blocos NC. Um bloco NC executável sempre inclui, por ex., movimentos de posicionamento, uma função auxiliar, Stopre, tempo de espera, etc.
Nota: isto não se aplica à programação do MSG com o parâmetro adicional"1", neste caso é gerado um bloco separado, que interrompe o modo de curso contínuo.
Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Remedy: Programar entre o bloco anterior e o bloco NC atual um bloco NC executável.
Exemplo:
N10 SETM
N15 STOPRE ; inserir bloco NC executável
N20 CLEARM
Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16931 [Canal %1:] Subprogramas: ação %2<ALNX> excedida a quantidade máxima de encadeamento permitida

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número da ação/nome da ação

Explanation: Várias ações podem causar a interrupção do procedimento atual. Dependendo da ação, subrotinas assíncronas (ASUPs) são ativadas. Estas subrotinas assíncronas podem ser interrompidas da mesma forma que o programa de usuário. Devido a limitações de memória não é possível encadeamento ilimitado de subrotinas assíncronas.

Exemplo: No caso de um bloco de aproximação em um processo de reposicionamento não interromper repetidas vezes, mas sim esperar até que o mesmo tenha sido executado.

Ações possíveis: Mudança do modo de operação, salto de bloco On/Off, Overstoring

Reaction: Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Remedy: Iniciar a mudança do bloco e repetir a ação.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16932 [Canal %1:] Conflito na ativação de dados de usuário do tipo %2

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Tipo de dados

Explanation: Através da função 'ativar dados do usuário' (PI service _N_SETUDT) é alterado um registro (correção da ferramenta, deslocamento de origem programável ou frame básico), que simultaneamente é escrito pelos blocos de programa de peça em preparação.

No caso de conflito o valor introduzido pela HMI é cancelado.

O parâmetro %2 indica qual dos blocos são afetados:

1: correção da ferramenta ativa

2: frame básico

3: deslocamento de origem ativo

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Verificar as entradas na HMI e, se necessário, repeti-las.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16933 [Canal %1:] Gerenciamento de interrupções: ação %2<ALNX> não permitida no status atual de operação

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número da ação/nome da ação

Explanation: Se uma parada temporária ocorreu devido a um evento REORG, para além dos limites do bloco, é possível que um bloco sem a capacidade de REORG tenha sido carregado. Nesta situação é necessário, infelizmente, cancelar o manejo do evento REORG! Eventos REORG são p.ex. cancelamento de subprograma, cancelamento de distância a percorrer e interrupções.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Remedy: O programa deve ser cancelado com RESET

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16934 [Canal %1:] Gerenciamento de interrupções: ação %2<ALNX> impossível devido à parada

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número da ação/nome da ação

Explanation: Eventos de reorganização são, p. ex. cancelamento da subrotina, cancelamento do percurso restante e interrupções, troca de eixo, sair do estado follow-up. Nesta situação dois eventos de reorganização são sobrepostos. Neste caso o 2o. evento de reorganização atinge o 1o. bloco que foi gerado pelo evento anterior (p. ex. um eixo é trocado rapidamente 2 vezes consecutivas). A troca de eixo conduz os canais à uma reorganização onde foi retirado um eixo sem preparação. Para o processo acima descrito deve-se parar exatamente este bloco, de modo que a memória intermediária Ipo não seja mais sobrecarregada. Isto pode ser feito através da tecla Stop ou Stop All, através de um alarme com a configuração INTERPRETERSTOP ou através de um bloco a bloco de decodificação.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Remedy: O programa precisa ser cancelado com Reset

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16935 [Canal %1:] Ação %2<ALNX> impossível devido à procura de bloco

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número da ação/nome da ação

Explanation: A ação não é permitida porque está ativa, nesse momento, uma procura de bloco via teste de programa. Procura de bloco via teste de programa: ' Pi service _N_FINDBL com parâmetro de modo 5'.

Neste modo de procura de bloco não pode ser ligado nem teste de programa, nem avanço de teste (dry run).

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Ligar a ação depois de terminar a procura de bloco.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16936 [Canal %1:] Ação %2<ALNX> impossível devido ao avanço de teste ativo

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número da ação/nome da ação

Explanation: A ação não é permitida porque está ativo, nesse momento, o avanço de teste (dry run).

Exemplo: A procura de bloco via teste de programa (PI service _N_FINDBL com parâmetro de modo 5) não pode ser ligada se estiver ativo o avanço de teste.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O programa deve ser cancelado com RESET

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16937 [Canal %1:] Ação %2<ALNX> impossível devido ao teste de programa ativo

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número da ação/nome da ação

Explanation: A ação não é permitida porque está ativo, nesse momento, o teste de programa.

Exemplo: A procura de bloco via teste de programa (PI service _N_FINDBL com parâmetro de modo 5) não pode ser ligada se estiver ativo o teste de programa.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Desligar o teste de programa

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16938 [Canal %1:] Ação %2<ALNX> cancelada devido a troca de gama ativa

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número da ação/nome da ação

Explanation: Eventos de reorganização são, entre outros, abortamento de subrotinas, cancelamento de distância a percorrer e de subrotinas, troca de eixos e saída do status de correção.Estes eventos esperam pela conclusão da troca de gama. Entretanto o tempo máximo permitido foi ultrapassado.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: O programa deve ser abortado com Reset e se necessário, o MD10192 $MN_GEAR_CHANGE_WAIT_TIME deve ser aumentado.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16939 [Canal %1:] Ação %2<ALNX> rejeitada devido a troca de gama ativa

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Explanation: Eventos de reorganização que são possíveis no status de 'parada', p. ex.: troca de modo, estão aguardando a finalização da troca de engrenamento.

Reaction: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Repetir a ação ou aumentar o MD10192 $MN_GEAR_CHANGE_WAIT_TIME.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16940 [Canal %1:] Ação %2<ALNX> aguardando a troca de gama

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Explanation: Eventos de reorganização estão aguardando pela conclusão da troca de gama. O alarme aparece durante o período de espera.

Reaction: Visualização de alarme.
Visualização de advertência.

Remedy: O alarme é suprimido por meio do MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK bit 1 == 0.

Programm continuation: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

16941 [Canal %1:] Ação %2<ALNX> não é possível devido ao evento de programa não ter sido ativado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Explanation: Com a colocação do MD20108 $MC_PROG_EVENT_MASK em 1 força a execução automática de uma subrotina assíncrona com Reset ou na inicialização. A chamada implícita da subrotina assíncrona é normalmente chamada 'chamada de programa ativada por evento' ou 'evento de programa'.
Na ocorrência do alarme, esta subrotina assíncrona não pode ser ainda ativada; esta é a causa porque a ação (normalmente partida de um programa de peças) deve ser rejeitada.
Causas para o fato de que a subrotina assíncrona tenha sido rejeitada:
A subrotina assíncrona não existe (/_N_CMA_DIR/ _N_PROG_EVENT_SPF)
A subrotina assíncrona é permitida inicializar somente no modo referenciamento (veja MD11602 $MN_ASUP_START_MASK)
3. Sinal 'Ready' ausente (devido a algum alarme)

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Carregar o programa.
Verificar MD11602 $MN_ASUP_START_MASK.
Reconhecer o alarme.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16942 [Canal %1:] Comando de partida de programa ação %2<ALNX> não é possível

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número da ação/nome da ação

Explanation: Atualmente, o alarme somente ocorre com a ação SERUPRO. SERUPRO e a abreviação da localização de blocos através do teste do programa.

O SERUPRO localiza exatamente o destino de busca e com base nisso passa este canal para o modo de teste de programa. Com o comando de programa START no K1 foi iniciado um outro canal K2 real, ou seja, com isso foram iniciados eixos real no processo de localização.

Se este alarme for desativado (veja em ajuda), o usuário pode aproveitar o procedimento acima, ativando primeiro o modo de teste de programa no K2 via PLC, depois deixando o K2 processar naturalmente até o fim, quando então o K2 para, e em seguida desativando novamente o teste de programa.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Remedy: O alarme pode ser desligado com MD10708 $MN_SERUPRO_MASK bit 1.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16943 [Canal %1:] Ação %2<ALNX> não é possível devido a ASUP ativada

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número da ação/nome da ação

Explanation: A ação do segundo parâmetro foi rejeitada porque uma subrotina assíncrona está ativada.

Normalmente, somente o andamento da procura integrada é rejeitada com este alarme. O andamento da procura integrada é ativada, se o andamento da procura for acionado com o status de programa parado. Em outras palavras: Partes do programa já foi executado e a próxima parte é ignorada com o andamento da procura para continuar o programa posteriormente.

O evento não é possível se o programa for parado dentro de uma subrotina assíncrona ou se uma subrotina assíncrona tenha sido selecionada antes do evento. Uma subrotina assíncrona é selecionada quando o evento da subrotina assíncrona for acionado, mas a rotina não pode ser acionada (p.ex.: a rotina não pode ser iniciada por causa de um bloqueio de leitura ou devido ao acionamento de uma parada pela tecla stop).

Neste caso é irrelevante se a ASUP do usuário ou a ASUP de sistema tenha sido acionada. As ASUPs do usuário são ativadas via FC9 ou via a entradas rápidas.

Os seguintes eventos conduzem a ASUPs de sistema:

- Troca de modo de operação
- Introdução overstore
- Abortando nível de subrotina
- Acionando bloco à bloco, tipo 2
- Acionando dados de máquina efetivos
- Acionando dados do usuário efetivos
- Mudando níveis de cancelamento de bloco (bloco skip)
- Avanço de teste Dry run liga/desliga
- Programa de teste - desligado
- Alarmes com correção de bloco.
- Editando no modo Teach in
- deslocamento de origem externo
- Substituição de eixos
- Cancelamento de distância a percorrer
- Medição em processo

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Repetir a ação após o final do processamento da subrotina assíncrona.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16944 [Canal %1:] Ação %2<ALNX> não é possível devido a procura de blocos estar ativa

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número da ação/nome da ação

Explanation: A NCK está atualmente processando blocos de ação de uma procura em andamento ou movimento de aproximação após o andamento de procura. Nesta situação a ação (2º. parâmetro do alarme) deve ser rejeitado. Normalmente somente o andamento de uma procura integrada é rejeitada com este alarme. O andamento de uma procura de bloco integrada é ativada, se a procura for acionada com o programa no status de 'parada'. Em outras palavras: Partes do programa já foi executado e a próxima parte é ignorada com o andamento da procura para continuar o programa posteriormente.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Repetir a ação após o movimento de aproximação do andamento de procura.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16945 [Canal %1:] Ação %2<ALNX> aguardando até atingir o final do bloco

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número da ação/nome da ação

Explanation: A ação atualmente em execução (p.ex.: avanço de teste dry run liga/desliga, mudança de nível skip, etc) devem ser ativados imediatamente, mas pode se tornar ativo não antes que o final do bloco, uma vez que uma operação de rosqueamento está atualmente em processo. A ação será iniciada com um pequeno atraso.

Exemplo: Avanço de teste dry run é acionado no meio de um rosqueamento. O avanço dos eixos não é comutado para avanço rápido antes do início do próximo bloco.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O alarme pode ser desligado via MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK bit 17 == 1.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16946 [Canal %1:] A inicialização com START não é permitida

Parameters: %1 = Identificação do canal

Explanation: Este alarme somente está ativo com 'Group-Serupro'. Group-Serupro' é ativado com MD10708 $MN_SERUPRO_MASK, BIT2 e permite o suporte ao repasse de grupos de canal inteiros durante a busca.

Com o dado de máquinaMD22622 $MC_DISABLE_PLC_START será especificado qual canal é iniciado geralmente pelo PLC e qual canal que somente poderá ser iniciado a partir de outro canal mediante o comando START do programa de peças.

O alarme ocorre quando o canal foi iniciado através do comando do programa de peças START e criado o MD22622 $MC_DISABLE_PLC_START==FALSE.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Adaptar MD22622 $MC_DISABLE_PLC_START, ou desativar 'Group-Serupro' (veja MD10708 $MN_SERUPRO_MASK)

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16947 [Canal %1:] A inicialização com PLC não é permitida

Parameters: %1 = Identificação do canal

Explanation: Este alarme somente está ativo com 'Group-Serupro'. Group-Serupro' é ativado com MD10708 $MN_SERUPRO_MASK, BIT2 e permite o suporte ao repasse de grupos de canal inteiros durante a busca.

Com o dado de máquina MD22622 $MC_DISABLE_PLC_START será especificado qual canal é iniciado geralmente pelo PLC e qual canal que somente poderá ser iniciado a partir de outro canal mediante o comando START do programa de peças.

O alarme ocorre quando o canal foi iniciado pelo PLC e criado o MD22622 $MC_DISABLE_PLC_START==TRUE

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Adaptar MD22622 $MC_DISABLE_PLC_START, ou desativar 'Group-Serupro' (veja MD10708 $MN_SERUPRO_MASK)

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16948 [Canal %1:] canal dependente %2 ainda está ativo.

Parameters: %1 = Identificação do canal

%2 = Identificação do canal

Explanation: Este alarme está ativado somente no "Group-Serupro". "Group-Serupro" é ativado com MD10708 $MN_SERUPRO_MODE, bit 2 e permite o restabelecimento de grupos de canais inteiros na localização de procura de blocos.

Um "canal dependente" é um canal que foi iniciado diretamente do atual canal. O atual canal foi iniciado via PLC.

Este canal d_e_v_e_r_á ser finalizado (isto é, ter alcançado M30) antes do atual canal ser encerrado.

O alarme ocorre quando o atual canal encerra antes do canal dependente.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Desativar o 'Group-Serupro' (veja MD10708 $MN_SERUPRO_MASK) ou instalar o WAITE.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16949 A correspondência entre a marca do canal %1 e do canal %2 é inválida.

Parameters: %1 = Identificação do canal

%2 = Identificação do canal

Explanation: Este canal define um marcador WAIT com outros canais que, por sua vez, não possuem nenhuma relação com este marcador WAIT.

O marcador WAIT deste canal não possui uma contra-peça explícita no outro canal, isto é, os canais não esperam uns pelos outros.

==========

Exemplo

Ch 3 Ch 5 Ch 7

WAITM(99,3,5) WAITM(99,3,5) WAITM(99,5,7)

Os marcadores Wait no canal 3 e 5 esperam um pelo outro e o canal 7 espera apenas pelo canal 5. Com isso o canal 7 pode continuar, até que o 5 e o 7 alcancem o marcador Wait, mas o canal 3 ainda está bastante a frente do marcador Wait.

Com a continuação, o canal 7 apaga seu marcador Wait. Alcançando-se novamente o marcador 99, o comportamento não poderá ser mais precisamente definido.

==========

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Mencionar todos canais em cada marca Wait em que deverão ser sincronizados ou suprimir o alarme com MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK, bit 23.

==========

Solução de exemplo - A:

Ch 3 Ch 5 Ch 7

WAITM(99,3,5,7) WAITM(99,3,5,7) WAITM(99,3,5,7)

==========

Solução de exemplo - B:

Ch 3 Ch 5 Ch 7

WAITM(99,3,5) WAITM(99,3,5)

WAITM(88,5,7) WAITM(88,5,7)

==========

Solução de exemplo - C:

Ch 3 Ch 5 Ch 7

WAITM(88,5,7) WAITM(88,5,7)

WAITM(99,3,5) WAITM(99,3,5)

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16950 [Canal %1:] Busca com bloco de parada

Parameters: %1 = Número do canal

Explanation: Alarme de aviso.

A localização não foi realizada no bloco de interrupção, mas ela é colocada pouco antes. Este assim chamado "Bloco de parada" é gerado pelo comando de programa de peça IPTRLOCK, ou definido implicitamente via MD22680 $MC_AUTO_IPTR_LOCK. O objetivo disso é que não seja realizada nenhuma localização em áreas críticas de programa (p. ex. fresamento de engrenagens). O alarme mostra como localizar em um outro bloco ao invés do bloco anteriormente interrompido. Este comportamento é desejável e o alarme somente serve de aviso.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK, MD22680 $MC_AUTO_IPTR_LOCK e comando de linguagem IPTRLOCK

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16951 [Canal %1:] Localização na secção protegida do programa

Parameters: %1 = Número do canal

Explanation: Com os comandos de linguagem IPTRLOCK e IPTRUNLOCK o programador de peças pode identificar uma secção protegida do programa de peça. Cada localização nesta secção do programa é confirmada com este alarme 16951. Com outras palavras: Ao aparecer o alarme, o usuário iniciou uma localização (tipo Serupro) e o destino de busca está em uma área não própria de localização! Uma área protegida de localização também pode ser definida implicitamente com o dado de máquina MD22680 $MC_AUTO_IPTR_LOCK.

Nota:

O alarme somente pode ser gerado se a simulação for encerrada durante a localização. O alarme não pode ser dado imediatamente com o início da localização.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Remedy: MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK, MD22680 $MC_AUTO_IPTR_LOCK e comando de linguagem IPTRLOCK

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16952 [Canal %1:] Códido de start do programa não permitido. MDA está ativo.

Parameters: %1 = Número do canal

Explanation: NCK está atualmente executando uma ASUP no modo MDA. Neste momento o comando de programa de peça "Start" mão é permitido para outro canal. Atenção: Se for iniciada uma ASUP em JOG, então a NCK pode passar internamente para MDA, se a NCK estiver antes em MDA e não em RESET. Observação: Sem este alarme sempre seria iniciado o buffer do MDA do outro canal.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Remedy: Dispare o ASUP em AUTO ou AUTO->JOG

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16953 [Canal %1:] Eixo escravo %2 procura não permitida, eixo mestre %3 não está no eixo/fuso conectado

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Nome do eixo escravo, número do fuso

%3 = Nome do eixo mestre, número do fuso mestre

Explanation: Atualmente, o alarme ocorre somente com a ação SERUPRO. SERUPRO representa pesquisa em teste de programa.
SERUPRO é possível somente com um acoplamento, se a desabilitação de eixo/fuso ocorrer nos eixos mestres este alarme pode ocorrer.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Desabilite o eixo / spindle mestre

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16954 [Canal %1:] Bloco %2 parada programada na área stop-delay proibida

Parameters: %1 = Identificação do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Em uma área de programa (área de demora de parada) isso é posto entre parênteses com DELAYFSTON e DELAYFSTOF, um comando foi usado causando a parada do comando. Nenhum outro comando diferente de G4 é permitido para parar o programa, mesmo que brevemente. Uma parada temporizada pode ser também definida por MD11550 $MN_STOP_MODE_MASK.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: MD11550 $MN_STOP_MODE_MASK e comando DELAYFSTON DELAYFST

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16955 [Canal %1:] Parada atrasada na área stop-delay

Parameters: %1 = Identificação do canal

Explanation: Em uma área de programa (área de demora de parada) isso é posto entre parênteses com DELAYFSTON e DELAYFSTOF, um evento foi detectado causando uma parada. Essa parada temporizada e executada após DELAYFSTOF. A parada temporizada também pode ser definida por MD11550 $MN_STOP_MODE_MASK.

Reaction: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: MD11550 $MN_STOP_MODE_MASK e comando DELAYFSTON DELAYFST

Programm continuation: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

16956 [Canal %1:] Programa %2 não pode ser iniciado devido ao bloqueio de partida global.

Parameters: %1 = Identificação do canal
%2 = (Caminho com nome de programa)

Explanation: O programa selecionado neste canal não pode ser iniciado, pois foi feito o "Bloqueio global de partida".
Nota:
O PI "_N_STRTLK" define o "Bloqueio global de partida" e o PI "_N_STRTUL" cancela novamente o "Bloqueio global de partida"
O alarme é ativado com MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK Bit 6

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Apague o "Bloqueio de partida global" e reinicialize.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16957 [Canal %1:] Área Stop-Delay está suprimida

Parameters: %1 = Identificação do canal

Explanation: A área de programa (área Stop-Delay), que está marcada pelo DELAYFSTON e DELAYFSTOF, não pôde ser ativada. Com isso cada parada atua imediatamente e não será atrasada!

Isto sempre ocorre quando paramos dentro de uma área Stop-Delay, isto é, o processo de frenagem inicia antes da área de Stop-Delay e finaliza nela.

Quando entramos da área Stop-Delay com a chave de avanço em 0, então a área Stop-Delay também não pode ser ativada

Exemplo: um G4 antes da área Stop-Delay permite ao usuário diminuir a chave de avanço até 0 e a próxima área Stop--Delay começa então com a chave de avanço em 0 e ocorrerá a situação de alarme descrita.

MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, bit 7 somente ativa este alarme quando definido.

Reaction: Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: MD11550 $MN_STOP_MODE_MASK e comando DELAYFSTON DELAYFST

Programm continuation: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

16959 [Canal %1:] Ação %2<ALNX> proibida durante a procura de bloco na simulação

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número da ação/nome da ação

Explanation: A função (2º parâmetro) não pode ser ativada durante a procura na simulação.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Aguardar o fim da procura de bloco.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16960 [Canal %1:] Ação %2<ALNX> proibida durante a EXECUÇÃO DA ÁREA DE PROGRAMA

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número da ação/nome da ação

Explanation: A função (2º parâmetro) não pode ser ativada durante a EXECUÇÃO DA ÁREA DE PROGRAMA.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Esperar o fim da execução da área de programa.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16961 [Canal %1:] Ação %2<ALNX> proibida durante o controle de sintaxe

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número da ação/nome da ação

Explanation: A função (2º parâmetro) não pode ser ativada durante o controle de sintaxe.

Observação: O controle de sintaxe é operado através dos seguintes serviços PI:

_N_CHKSEL _N_CHKRUN _N_CHKABO

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Esperar pelo fim do controle de sintaxe, ou

cancelar o controle de sintaxe com Reset, ou

cancelar o controle de sintaxe com PI _N_CHKABO.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16962 [Canal %1:] Tempo de processamento do NCK foi reduzido, partida não permitida

Parameters: %1 = Número do canal

Explanation: O tempo de processamento disponível do NCK baixou, por isso que as partidas são bloqueadas. A capacidade do processador é insuficiente para uma execução suave de programa. O tempo de processamento do NCK pode ter baixado pela HMI devido à uma simulação de programa de peça.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Esperar a conclusão da simulação ou pressionar RESET em um canal qualquer.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16963 [Canal %1:] Inicialização da ASUP declinada

Parameters: %1 = Número do canal

Explanation: Uma ASUP externa, iniciou de um estado de programa CANCELADO, foi declinada pelos seguintes motivos:

- Bit 0 não está setado em MD11602 $MN_ASUP_START_MASK
- A prioridade da ASUP está configurada muito baixa ou MD11604 $MN_ASUP_START_PRIO_LEVEL foi ajustado muito alto

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o dado de máquina ou alterar a prioridade da ASUP à ser executada.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16964 [Canal %1:] Execução de blocos init não foi completamente finalizada

Parameters: %1 = Número do canal

Explanation: Blocos Init são processados durante a inicialização; eles asseguram que o controle seja inicializado corretamente. O alarme é disparado caso o processamento não pode ser finalizado corretamente (geralmente devido à alarmes que ainda estão pendentes).

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Eliminar alarmes pendentes.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

16965 [canal %1:] A inicialização SAFE.SPF não foi finalizada

Parameters: %1 = Número do canal

Explanation: O alarme é disparado caso o programa de safety /N_CST_DIR/N_SAFE_SPF precisa ser executado durante a inicialização e não se completou após quatro vezes o tempo especificado em MD $MN_SAFE_SPL_START_TIMEOUT. Isto pode causado pelo SAFE.SPF ter levado muito tempo para ser executado. O número do canal indica qual canal está causando o problema.

Reaction: NC não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Canal não está pronto.
Sinais da interface são acionados.
NC Stop com o alarme.
Visualização de alarme.

Remedy: Aumentar o MD $MN_SAFE_SPL_START_TIMEOUT.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais. Reinicie o programa.

16966 [Canal %1:] Ação %2<ALNX> proibida durante a Retração JOG

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Explanation: A função (2° parâmetro) não deve ser ativado durante a Retração Jog.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Finalize a Retração JOG pelo Reset.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16967 [Canal %1:] Ação %2<ALNX> enquanto se prepara as áreas de proteção não-permitidas

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Explanation: A função (2° parâmetro) não deve ser ativado enquanto as áreas de proteção, que são ativadas utilizando PI _N_PROT_A estão sendo preparadas.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Espere até que PI _N_PROT_A tenha sido finalizado ou cancele PI com RESET.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

17000 [Canal %1:] Bloco %2 número máximo de símbolos ultrapassado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O número máximo de símbolos estabelecido pelo dado da máquina MD28020 $MC_MM_NUM_LUD_NAMES_TOTAL foi ultrapassado.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
- Alterar os dados de máquina;
- Reduzir o número de símbolos (variáveis, subprogramas, parâmetros)

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

17001 [Canal %1:] Bloco %2 não há memória disponível para dados de ferramenta ou de magazine

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O número das seguintes grandezas de dados de ferramenta/magazine no NC é dado por dados de máquina:

- Número de ferramentas + número de blocos de dados de retificação: MD18082 $MN_MM_NUM_TOOL
- Número de corretores: MD18100 $MN_MM_NUM_CUTTING_EDGES_IN_TOA

Ferramentas, blocos de dados de retificação, corretores podem ser utilizados independentemente do gerenciamento de ferramentas.

A memória para os seguintes dados somente está disponível se o bit correspondente no MD18080 $MN_MM_TOOL_MANAGEMENT_MASK estiver definido.

- Número de blocos de dados de monitoração: MD18100 $MN_MM_NUM_CUTTING_EDGES_IN_TOA
- Número de magazines: MD18084 $MN_MM_NUM_MAGAZINE
- Número de alojamentos de magazine: MD18086 $MN_MM_NUM_MAGAZINE_LOCATION

A seguinte grandeza é determinada pela configuração de software: Número de blocos de dados de distância do magazine: P2 permite 32 destes blocos de dados de distância.

Definição:

- 'Blocos de dados de retificação': podem ser definidos dados de retificação para uma ferramenta do tipo 400 até 499. Este tipo de bloco de dados também define a memória planejada para um corretor.
- 'Blocos de dados de monitoração': cada corretor de uma ferramenta pode ser complementado por dados de monitoração.
- Se ocorrer o alarme durante a gravação de um parâmetro $TC_MDP1/$TC_MDP2/$TC_MLSR,

então deve-se verificar se os dados de máquina MD18077 $MN_MM_NUM_DIST_REL_PER_MAGLOC / MD18076 $MN_MM_NUM_LOCS_WITH_DISTANCE foram corretamente ajustados.

O MD18077 $MN_MM_NUM_DIST_REL_PER_MAGLOC determina quantas indicações Index1 diferentes podem ser feitas para um valor Index2.

O MD18076 $MN_MM_NUM_LOCS_WITH_DISTANCE determina quantos locais intermediários diferentes podem ser nomeados no Index2.

Caso uma multitool é gerada ou seus alojamentos, o alarme indica que deverão ser geradas mais multitools que o permitido em MD18083 $MN_MM_NUM_MULTITOOL ou, caso o alarme ocorra quando os alojamentos de multitools estiverem sendo gerados, é porque devem ser gerados mais alojamentos que o permitido através de MD18085 $MN_MM_NUM_MULTITOOL_LOCATIONS.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.

- Alterar os dados de máquina;
- Alterar o programa NC; ou seja, reduzir o número de itens relacionados a variável que causou o erro

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17010 [Canal %1:] Bloco %2 não há mais memória disponível

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explanation: Quando executando/lendo arquivos da memória principal ativa verificou-se que não há memória livre suficiente (p.ex., para arrays grandes multidimencionais ou na criação de memória de correção de ferramentas).

Reaction: Parada do interpretador

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Reduzir os campos ou disponibilizar mais memória para o sistema de arquivos para chamadas de subrotinas, correções de ferramenta e variáveis de usuário (dados de máquina MM_...).

Veja em /FB/, S7 Configuração de memórias

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

17018 [Canal %1:] Bloco %2 Valor incorreto para parâmetro %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do parâmetro

Explanation: Ao parâmetro indicado é atribuído um valor incorreto.
Para o parâmetro $P_WORKAREA_CS_COORD_SYSTEM
são permitidos somente os valores
=1 para sistema de coordenadas da peça
=3 para sistema ajustável do ponto zero.

Reaction: Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Atribuir outro valor.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

17020 [Canal %1:] Bloco %2 primeiro índice de array inválido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Geral:
Foi programado um acesso de leitura e gravação em uma variável de campo com um 1º índice de campo inválido. Os índices de campo válidos devem estar dentro da grandeza de campo e dos limites absolutos definidos (0 - 32 766).
Módulo I/O PROFIBUS:
Foi utilizado um índice de campo Slot / I/O inválido durante a leitura e gravação dos dados.
Causa:
1.: Índice de campo Slot / I/O >= número máx. disponível de campos Slot / I/O.
2.: O índice de campo Slot / I/O faz referência a um campo Slot / I/O que não foi configurado.
3.: O índice de campo Slot / I/O faz referência a um campo Slot / I/O que não foi habilitado para variável de sistema.
Vale o seguinte: Se aparecer o alarme durante a gravação de um parâmetro $TC_MDP1/$TC_MDP2/$TC_MLSR,
então deve-se verificar se o MD18077 $MN_MM_NUM_DIST_REL_PER_MAGLOC foi ajustado corretamente
O MD18077 $MN_MM_NUM_DIST_REL_PER_MAGLOC determina quantas indicações Index1 diferentes podem ser feitas para um valor Index2.
Caso seja programado um número MT, o valor deve coincidir com um valor pré-definido de T ou de magazine.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir a especificação dos elementos dos campos na instrução de acesso em conformidade com a dimensão definida. Se uma SPL está sendo utilizada em Safety Integrated, o índice de campo via dados opcionais pode estar sujeito a restrições adicionais.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17030 [Canal %1:] Bloco %2 segundo índice de array inválido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Geral:
Foi programado um acesso de leitura e gravação em uma variável de campo com um 2º índice de campo inválido. Os índices de campo válidos devem estar dentro da grandeza de campo e dos limites absolutos definidos (0 - 32 766).
Módulo I/O PROFIBUS:
Foi feita uma tentativa de leitura e gravação de dados fora dos limites de campo Slot / I/O do campo indicado.
Vale o seguinte: Se ocorrer o alarme durante a gravação de um dos parâmetro $TC_MDP1/$TC_MDP2/$TC_MLSR, então deve-se verificar se o MD18076 $MN_MM_NUM_LOCS_WITH_DISTANCE foi corretamente ajustado.
O $MN_MM_NUM_LOCS_WITH_DISTANCE determina quantos locais de memória temporária diferentes podem ser nomeados no Index2.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir a especificação dos elementos das array na instrução de acesso em conformidade com a dimensão definida.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17035 [Canal %1:] Bloco %2 índice de array 3 não permitido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Geral:
Foi programado um acesso de leitura e gravação em uma variável de campo com um 3º índice de campo inválido. Os índices de campo válidos devem estar dentro da grandeza de campo e dos limites absolutos definidos (0 - 32 766).

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir a especificação dos elementos das array na instrução de acesso em conformidade com a dimensão definida.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17040 [Canal %1:] Bloco %2 índice de eixo inválido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Foi programado um acesso de leitura ou escrita em uma variável axial, na qual o nome do eixo não se pode ser claramente representado em um eixo da máquina.
Exemplo:
Escrita em um dado de máquina específico de eixo
$MA_... [X]= ... ; mas o eixo geométrico X não seria representável num eixo da máquina; devido a uma transformação.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Desativar a transformação antes de introduzir os dados axiais (comando: TRAFOOF) ou empregar o nome do eixo da máquina como índice do eixo

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17050 [Canal %1:] Bloco %2 valor ilegal

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Foi programado um valor que excede a faixa de valores ou um valor limite de uma variável ou de um dado de máquina.

Por exemplo - em uma variável string (p. ex. GUD ou LUD) deve ser escrita uma string maior do que a extensão de string acordada na definição de variáveis.

- quando um valor inválido deve ser escrito em uma variável de gerenciamento de ferramenta ou de magazine (p. ex. número de corte inadmissível no $TC_DPCE[x,y] ou número de alojamento de magazine no $TC_MDP2[x,y]).

- o valor do MTL está incorreto. O MTL deve ser programado com um número de alojamento multitool de uma ferramenta multifuncional (multitool) que estiver programada no comando T=número de alojamento de magazine do mesmo bloco NC.

- deve ser escrito um valor inadmissível no $P_USEKT ou $A_DPB_OUT[x,y].

- deve ser escrito um valor inadmissível em um dado de máquina (p. ex. MD10010 $MN_ASSIGN_CHAN_TO_MODE_GROUP[0] = 0).

- no acesso a um elemento individual de frame foi endereçado um componente de frame diferente de TRANS,ROT, SCALE ou MIRROR ou a função CSCALE foi atribuída com um fator de escala negativo.

Foi programado um número de multitool que entra em conflito com um número T já definido ou um número de magazine já definido.

Na programação do DELMLOWNER: o comando não pode ser programado com o número T de uma ferramenta que é definida como um multitool.

Reaction: Parada do interpretador

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Endereçar os componentes de frame apenas com os comandos para tal previstas; programar o fator da escala nos limites de 0,000 01 a 999,999 99.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

17052 [canal %1:] Bloco %2; valor/valor de parâmetro do tipo STRING não permitido

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explanation: Um valor programado do tipo STRING está em uso.

Por exemplo: o nome de um novo Multitool já está sendo empregado em outro Multitool, ferramenta ou magazine.

- o nome de uma nova ferramenta já foi especificado para outra ferramenta de mesmo número duplo ou para um Multitool.

- o nome de um novo magazine já foi empregado em um Multitool.

Reaction: Parada do interpretador

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: O valor programado do tipo STRING não é permitido.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

17055 [Canal %1:] Bloco %2 variável GUD não encontrada

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explanation: A variável GUD necessária, não foi encontrada no procedimento MEACALC, durante um acesso de leitura ou de escrita.

Reaction: Parada do interpretador

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Verificar se todos os GUDs para MEACALC foram criados.
DEF CHAN INT _MVAR, _OVI[11]
DEF CHAN REAL _OVR[32], _EV[20], _MV[20], _SPEED[4], _SM_R[10], _ISP[3]
DEF NCK REAL _TP[3,10], _WP[3,11], _KB[3,7], _CM[8], _MFS[6]
DEF NCK BOOL _CBIT[16]
DEF NCK INT _CVAL[4].

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

17060 [Canal %1:] Bloco %2 Array de dados exigido demasiado grande

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: A capacidade máxima de memória de 8Kb disponível para um símbolo foi ultrapassada.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Reduzir a dimensão da array.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17070 [Canal %1:] Bloco %2 dado protegido contra escrita

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Uma tentativa foi feita em escrever em uma variável protegida (por exemplo, uma variável de sistema). Safety Integrated: Variáveis de sistema do Safety só podem ser gravadas a partir do programa Safety-SPL.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Informe o pessoal/departamento de serviço autorizado. Modificar o programa de peça.
Segurança Integrada:
- Apague os acessos por escrito para variáveis do sistema de segurança em programas de peça diferente do programa SPL de segurança
- Verifique a liberação da funcionalidade de segurança

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17071 [Canal %1:] Bloco %2 dados com proteção de leitura

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Foi feita uma tentativa para ler uma variável protegida contra leitura (p. ex. variável de sistema).

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Favor configurar o direito de acesso correspondente ou modificar o programa de peça.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17080 [Canal %1:] Bloco %2 %3 valor excede o limite inferior

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = MD

Explanation: Uma tentativa foi feita em programar dados de máquina com um valor menor que o limite inferior estabelecido

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Determinar os limites de entrada do dado de da máquina e programar com valores dentro destes limites.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17090 [Canal %1:] Bloco %2 %3 valor excede o limite superior

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = MD

Explanation: Uma tentativa foi feita em programar dados de máquina com um valor maior que o limite superior estabelecido

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Determinar os limites de entrada do dado de da máquina e programar com valores dentro destes limites.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17095 [Canal %1:] Bloco %2 valor inválido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Ocorreu uma tentativa de escrever em um dado de máquina com um valor inválido, p. ex. zero.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o valor atribuído, p.ex. por um valor, dentro da margem de valores, diferente de zero.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17100 [Canal %1:] Bloco %2 entrada digital/comparador n.º %3 não ativada

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = N.º da entrada

Explanation: Ocorreu uma tentativa de ler uma entrada digital n, através da variável de sistema $A_IN[n], que não foi ativada através do dado de máquina de NCK MD10350 $MN_FASTIO_DIG_NUM_INPUTS, ou ler uma entrada comparadora, através da variável de sistema $A_INCO[n], que pertence a um comparador não ativado.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Alterar o programa de peça ou os dados de máquina de maneira correspondente.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17110 [Canal %1:] Bloco %2 saída digital n.º %3 não ativada

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = N.º. da Saída

Explanation: Ocorreu uma tentativa de ler ou utilizar uma saída NCK digital (conector X 121) através da variável do sistema $A_OUT [n] com o índice [n] maior que o limite superior indicado no dado de máquina MD10360 $MN_FASTIO_DIG_NUM_OUTPUTS.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Programar o índice [n] das variáveis do sistema $A_OUT [n] apenas entre 0 e o valor no dado de máquina MD10360 $MN_FASTIO_DIG_NUM_OUTPUTS.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17120 [Canal %1:] Bloco %2 entrada analógica n.º %3 não ativada

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = N.º da entrada

Explanation: Ocorreu uma tentativa de ler através da variável do sistema $A_INA[n] uma entrada analógica n, que não foi ativada pelo dado de máquina MD10300 $MN_FASTIO_ANA_NUM_INPUTS.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Alterar adequadamente o programa de peças ou o dado de máquina.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17130 [Canal %1:] Bloco %2 saída analógica n.º %3 não ativada

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = N.º. da Saída

Explanation: Ocorreu uma tentativa de escrever ou ler através da variável do sistema $A_OUTA[n] uma saída analógica n, que não foi ativada pelo MD10310 $MN_FASTIO_ANA_NUM_OUTPUTS.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Alterar adequadamente o programa de peças ou o dado de máquina.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17140 [Canal %1:] Bloco %2 saída NCK %3 foi atribuída a uma função via dados de máquina

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = N.º. da Saída

Explanation: A saída digital/analógica programada foi atribuída a uma função NC (por exemplo, cames SW)

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Utilizar outra saída ou desativar a função NC concorrente através de DM.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17150 [Canal %1:] Bloco %2 máximo de %3 saídas NCK programáveis no bloco

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número

Explanation: Num bloco NC não pode ser programado mais do que o número indicado de saídas.
O número das saídas HW é determinado nos DM:
MD10360 $MN_FASTIO_DIG_NUM_OUTPUTS e
MD10310 $MN_FASTIO_ANA_NUM_OUTPUTS

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Programar uma quantidade menor de saídas digitais/analógicas num bloco. O número máximo indicado aplica-se separadamente para saídas analógicas ou digitais. Se necessário programar eventualmente em dois blocos NC.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17160 [Canal %1:] Bloco %2 ferramenta não foi selecionada

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Ocorreu uma tentativa de, através das variáveis do sistema acessar o atual corretor de ferramenta:
$P_AD [n]: Conteúdo do parâmetro (n: 1 - 25)
$P_TOOL: Número D ativo (número de ângulos de corte)
$P_TOOLL [n]: Comprimento da ferramenta ativo (n: 1 - 3)
$P_TOOLR: Raio da ferramenta ativo
apesar de anteriormente não ter sido selecionada qualquer ferramenta.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Programar ou ativar uma correção de ferramentas no programa de peças NC antes do emprego das variáveis do sistema.
Exemplo:
N100 G.. ... T5 D1 ... LF
Com os dados de máquina específicos de canal:
MD22550 $MC_TOOL_CHANGE_MODE
nova correção de ferramentas com função M
MD22560 $MC_TOOL_CHANGE_M_CODE
função M com troca de ferramentas
determina-se se a ativação de uma correção de ferramentas no bloco é efetuada com a palavra T ou se os novos valores de correção são apenas incluídos com a palavra M para a troca de ferramentas.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

17170 [Canal %1:] Bloco %2 excesso de símbolos definidos

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Durante a inicialização os símbolos predefinidos não puderam ser lidos.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: --

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

17180 [Canal %1:] Bloco %2 Número D inválido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: No bloco mostrado, o acesso é feito para um número D que não é definido / disponivel

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Verifique a chamada da ferramenta no Programa de peça:
- Número correto do corretor D programado ? Se nenhum número D é especificado com o comando de troca da ferramenta , então o número D colocado no dado de máquina MD20270 $MC_CUTTING_EDGE_DEFAULT será ativado automaticamente. D1 como padrão .
- Parametros de ferramentas (Tipo de ferramenta ,comprimento,...) definido ? As dimensões do corretor da ferramenta deve ser colocado previamente através do painel de operação ou no arquivo de dados de ferramentas nno NCK.
Descrição das variáveis de sistema $TC_DPx[t, d] estão incluídas no arquivo de dados de ferramenta.
x ...Número do parâmetro de correção P
t ... Número de ferramenta associado T
d ... Número do corretor de ferramenta D

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17181 [Canal %1:] Bloco %2 n.º T = %3, n.º D = %4 não existe

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = N.° T
%4 = Número D

Explanation: Foi programado um número D que o NC não conhece. Da forma padronizada, o número D refere-se ao número T indicado. Caso esteja ativa a função 'número D plano', T= 1 é enviado.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Caso o programa esteja incorreto, corrigir o erro por meio de bloco de correção e continuar o programa.
Caso falte o dado, carregar um dado para os valores T/D mencionados para NCK (através de HMI, com overstore) e continuar o programa.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17182 [Canal %1:] Bloco %2 número total de corretores inválido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Ocorreu uma tentativa de acessar a uma não definida correção total de ângulo de corte.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Verificar o acesso à memória de correção total via $TC_SCP*, $TC_ECP*, a seleção da correção total DLx, ou a seleção da ferramenta Ty, ou a seleção da correção Dz.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17183 [Canal %1:] Bloco %2 H não está presente em T no.=%3, D no.=%4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = N.° T
%4 = Número D

Explanation: Todo número H (exceto H=0) deve ser posto em em uma unidade TO apenas uma vez. O corretor indicado já possuiu um número H. Se o número H for posto mais de uma vez, o dado MD10890 $MN_EXTERN_TOOLPROG_MODE, bit 3 deve ser ativado (=1).

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Corrija o programa:
- Selecione um número H diferente

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17188 [Canal %1:] Número D %2 definido para ferramenta n.º T %3 e %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número da correção D
%3 = Número T da primeira ferramenta
%4 = Número T da segunda ferramenta

Explanation: O número D %2 mencionado, na unidade TO do canal %1, não é único. Os números T %3 e %4 mencionados têm, cada um, uma correção com o número %2. Com o gerenciamento de ferramentas ativo: Os números T mencionados fazem parte de grupos de ferramentas com nomes diferentes.

Reaction: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Assegurar que o número D dentro da unidade TO seja único.
Se a numeração única não for necessária para as operações subseqüentes, não utilise o comando.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

17189 [Canal %1:] Número D %2 das ferramentas no magazine/local do magazine %3 e %4 negado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número da correção D
%3 = Magazine/número do local da primeira ferramenta, '/' como separador
%4 = Magazine/número do local da segunda ferramenta, '/' como separador

Explanation: O número D %2 mencionado, na unidade TO do canal %1, não é único. Os números T %3 e %4 mencionados têm, cada um, uma correção com o número %2.
Com o gerenciamento de ferramentas ativo:
Os números T mencionados fazem parte de grupos de ferramentas com nomes diferentes.

Reaction: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Assegurar que o número D dentro da unidade TO seja único, p.ex. renomeando o número D.
Se a numeração única não for necessária para as operações subseqüentes, não utilize o comando.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

17190 [Canal %1:] Bloco %2 número T ilegal %3

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

%3 = N.° T

Explanation: No bloco indicado é tentado o acesso a uma ferramenta ainda não definida, ou seja, não disponível. A ferramenta (WZ) foi nomeada por um número T, seu nome, ou seu nome e um número duplo.

Se a função T=alojamento de magazine estiver ativada e programada, o número T programado é o número de alojamento de magazine. Assim o alarme pode indicar que o número de alojamento de magazine programado é inválido.

Se a função T=alojamento de magazine estiver ativada e programada e a função multitool também estiver ativada e programada na linha de programa MTL, então o alarme também pode indicar que não há nenhum multitool no alojamento programado com T=alojamento de magazine,

ou que não há nenhuma ferramenta no alojamento de multitool programado com MTL.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Verificar a chamada de ferramenta no programa de peça NC:

- Foi programado o número de ferramenta T.. correto?

- Programação do T=alojamento de magazine: Foi programado o número de alojamento de magazine correto?

- Programação do MTL: existe um multitool no alojamento de magazine programado, ou então, existe uma ferramenta no alojamento multitool programado?

- Parâmetros de ferramenta P1 - P25 definidos? As dimensões do corte de ferramenta devem ser especificadas antes através do painel de operação ou através da interface V.24.

Descrição das variáveis de sistema $P_DP x [n, m]

n ... número de ferramenta T associado

m ... número de corte D

x ... número de parâmetro P

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17191 [Canal %1:] Bloco %2 T= %3 não existe, programa %4

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

%3 = Número T ou identificador T

%4 = Nome do programa

Explanation: Foi programado um identificador de ferramenta que a NCK não conhece.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Caso o ponteiro de programa esteja sobre um bloco NC que contém o identificador T mencionado: Programa incorreto - corrigir o erro via bloco de correção e continuar o programa. Bloco de dados ausente - criar um bloco de dados. Quer dizer, carregar um bloco dados com todos os números D definidos na NCK (via MMC, com overstore), e continuar com o programa.

Caso o ponteiro de programa esteja sobre um bloco NC que não contém o identificador T mencionado: O erro surgiu no programa já anteriormente, durante a programação de T, mas o alarme é emitido somente com a instrução da troca.

Programa incorreto - programado T5 em vez de T55 -, corrigir o bloco atual via bloco de correção; p.ex. se houver apenas M06 introduzido, pode-se corrigir o bloco em T55 M06. A linha incorreta T5 permanece no programa até que o mesmo seja interrompido com RESET ou fim de programa.

Em programas complexos com programação indireta pode ser que não seja possível corrigir o programa. Neste caso, pode atuar localmente com um bloco de overstore - como no exemplo com T55. Bloco de dados ausente - criar um bloco de dados. Quer dizer, carregar um bloco dados com todos os números D definidos na NCK (via MMC, com overstore), programar com overstore T, e continuar o programa.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17192 [Unidade TO %1:] Ferramenta com nome inválido para '%2', número duplo %3. Não são possíveis mais ferramentas de reserva em '%4'

Parameters: %1 = Unidade TO
%2 = Identificador da ferramenta
%3 = Número duplo
%4 = Identificador do grupo

Explanation: A ferramenta com o identificador de ferramenta especificado, número duplo não pode aceitar o identificador de grupo. Causa: A quantidade máxima de ferramentas de reserva permitida já foi definida. Pela alocação de nome será executada uma realocação da ferramenta em um grupo de ferramentas, em que a quantidade máxima de ferramentas de reserva para esta máquina seja ainda permitida.

Reaction: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Utilizar um número menor de ferramentas de reserva ou pedir ao fabricante de máquina uma outra configuração de quantidade máquina.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

17193 [Canal %1:] Bloco %2 a ferramenta ativa não está mais no número do porta-ferramenta/número do fuso %3, programa %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do porta-ferramenta, número do fuso
%4 = Nome do programa

Explanation: A ferramenta do porta-ferramenta/fuso mencionado em que foi realizada a última troca de ferramentas como porta--ferramenta mestre ou fuso mestre, foi trocada.
Exemplo:
N10 SETHTH(1)
N20 T='Wz1' ; troca de ferramentas no porta-ferramenta mestre 1
N30 SETMTH(2)
N40 T1='Wz2' ; porta-ferramenta 1 é somente um porta-ferramenta secundário
A troca de ferramentas não causa uma desativação da correção.
N50 D5; nova ativação de correção. Atualmente não existe nenhuma ferramenta ativa que poderia estar relacionada ao D, isto é, o D5 está relacionado ao T no.=0 o que resulta na correção zero.

Reaction: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Modificar o programa:
- Colocar o fuso desejado como fuso principal ou o porta-ferramenta desejado como porta-ferramenta mestre.
- Em seguida resetar os eventuais fuso principal ou porta-ferramenta mestre.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

17194 [Canal %1:] Bloco %2 não foi encontrada uma ferramenta apropriada

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: - Houve uma tentativa de acesso a uma ferramenta ainda não definida.
- A ferramenta especificada não permite nenhum acesso.
- Uma ferramenta com as propriedades desejadas não está disponível.
- Foi programado MTL=alojamento de multitool T=número de alojamento de magazine. Nenhum multitool no alojamento programado

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Verificar o acesso à ferramenta:
- A parametrização do comando foi corretamente programada?
- As informações da ferramenta não indicam acesso negado?

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17195 [Canal %1:] bloco %2 número de porta ferramenta ilegal %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nº de dispositivo de fixação ferramenta

Explanation: No bloco indicado, é acessado um porta ferramenta que não está denifido.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Verificar a programação do porta ferramenta no programa de NC.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17200 [Canal %1:] Bloco %2 A deletação dos dados da ferramenta %3 não é possível

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = N.° T

Explanation: Ocorreu uma tentativa de apagar do programa de peças, os dados de uma ferramenta que se encontra em processamento. Os dados da ferramenta que estão envolvidas no processamento atual de usinagem não podem ser apagados. Isto se aplica não só à ferramenta pré-selecionada com T ou a que foi trocada , mas também às ferramentas para as quais está ativa a velocidade periférica de retificação constante ou monitoração da ferramenta.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Verificar o acesso à memória de correção da ferramenta mediante $TC_DP1[t,d] = 0 ou desativar a ferramenta.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17202 [Canal %1:] Bloco %2 não é possível apagar os dados do magazine

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Ocorreu uma tentativa de apagar dados de magazine os quais atualmente não são permitidos. Uma ferramenta que atualmente tem o status 'ferramenta em movimento' não pode ser apagada. Um adaptador de ferramenta, colocado atualmente em um lugar de magazine, não pode ser apagado. Um adaptador de ferramenta não pode ser apagado quando o dado de máquina MD18104 $MN_MM_NUM_TOOL_ADAPTER tem o valor -1.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Se falhar a tentativa de apagar um magazine
$TC_MAP1[m] = 0 ; apagar magazine com m=núm. do magazine
$TC_MAP1[0] = 0 ; apagar todas as magazines
$TC_MAP6[m] = 0 ; apagar magazine inclusive todas as ferramentas contidas no mesmo, deverá se assegurar que o magazine, no momento da chamada, não tenha o status: 'ferramenta em movimento'.
Se falhar a tentativa de apagar um adaptador de ferramenta
$TC_ADPTT[a] = -1 ; apagar o adaptador com o número a
$TC_ADPTT[0] = -1 ; apagar todos os adaptadores,
então, os dados associados com a posição/posições do magazine devem primeiro ser cancelados com: - com $TC_MPP7[m,p] = 0 ; m=n.º do magazine, p=n.º do local ao qual está atribuído o adaptador.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17210 [Canal %1:] Bloco %2 não é possível o acesso à variável

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: A variável não pode ser lida / escrita diretamente a partir do programa de peças. É apenas permitida em ações síncronas de movimento.
Exemplo de variável:
$P_ACTID (quais os planos que estão ativos)
$AA_DTEPB (curso axial restante para movimento pendular)
$A_IN (teste de entrada)
Safety Integrated: Variáveis de sistema Safety PLC só podem ser lidas durante a fase da colocação em funcionamento de SPL

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17212 [Canal %1:] Gerenciamento de ferramentas: carregar a ferramenta manual %3, n.° duplo %2 no fuso/porta-ferramentas %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número Duplo
%3 = Identificador da ferramenta
%4 = Número do porta-ferramenta (número do fuso).

Explanation: Informação de que a ferramenta manual mencionada deve ser colocada, antes de continuar o programa, no porta--ferramenta/fuso indicado. Uma ferramenta manual é uma ferramenta cujos dados são conhecidos ao NCK, mas não está atribuída a um lugar no magazine e por isso não está inteiramente acessível para a troca automática da ferramenta pela NCK e, em regra, pela máquina.
A ferramenta manual específica também pode ser uma ferramenta em uma multitool. Neste caso a multitool deve ser alterada.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Assegurar a colocação da ferramenta manual mencionada no porta-ferramenta. O alarme é cancelado automaticamente após a confirmação da instrução de troca de ferramenta pelo PLC.

Programm continuation: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

17214 [Canal %1:] Gerenciamento de ferramentas: remover a ferramenta manual %3 do fuso/porta-ferramenta %2

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do porta-ferramenta (número do fuso).
%3 = Identificador da ferramenta

Explanation: Informação de que a ferramenta manual mencionada deve ser retirada do porta-ferramenta/fuso indicado, antes de continuar o programa. Uma ferramenta manual é uma ferramenta cujos dados são conhecidos ao NCK, mas não está atribuída a um lugar de magazine e por isso não está inteiramente acessível para a troca automática da ferramenta pela NCK e, em regra, pela máquina.
A ferramenta manual específica deve ser uma ferramenta em uma multitool. Neste caso a multitool deve ser removida.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Assegurar a retirada da ferramenta manual mencionada do porta-ferramenta. O alarme é cancelado automaticamente após a confirmação da instrução de troca de ferramenta pelo PLC. Trocas manuais de ferramentas podem ser utilizadas de forma eficiente apenas quando isto é correspondentemente suportado através do programa PLC.

Programm continuation: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

17215 [Canal %1:] Gerenciador de ferramenta: Remover ferramenta manual %3 da memória %2

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do local de memória
%3 = Identificador da ferramenta

Explanation: Indica que a ferramenta manual indicada deve ser removida do local de memória especificado antes do programa continuar. Uma ferramenta manual é uma ferramenta que os dados são conhecidos pelo NCK mas não foi atribuído a um local do magazine, e não está completamente acessível ao NCK para troca de ferramenta automática, ou na maior parte dos casos, também à máquina.
A ferramenta manual indicada também pode ser incluída em uma multitool. Neste caso a multitool deve ser removida.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Certifique-se que a ferramenta manual indicada é removida do alojamento de memória. O alarme é eliminado automaticamente após a confirmação do comando OFF da troca de ferramenta. Ferramentas manuais podem apenas ser utilizadas com eficiência caso tenha suporte do programa de PLC.

Programm continuation: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

17216 [Canal %1:] Retirar a ferramenta manual do porta-ferramenta %4 e carregar a ferramenta manual %3 %2

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número Duplo
%3 = Identificador da ferramenta
%4 = Número do porta-ferramenta (número do fuso).

Explanation: Informação de que, antes de continuar o programa, a ferramenta manual mencionada deve ser colocada no porta-ferramenta/fuso indicado e que a ferramenta manual, que se encontra ali, deve ser retirada. Uma ferramenta manual é uma ferramenta cujos dados a NCK conhece, mas não está atribuída a um lugar de magazine e por isso não está inteiramente acessível para a troca automática da ferramenta pela NCK e, em regra, pela máquina.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Assegurar a troca das ferramentas manuais. O alarme é cancelado automaticamente após a confirmação da instrução de troca de ferramenta pelo PLC. Trocas manuais de ferramentas podem ser utilizadas de forma eficiente apenas quando isto é correspondentemente suportado através do programa PLC.

Programm continuation: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

17218 [Canal %1:] Bloco %2 ferramenta %3 não pode ser tornar uma ferramenta manual

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Identificador da ferramenta

Explanation: A ferramenta especificada tem um local dedicado e/ou um local foi reservado para esta ferramenta no magazine atual. Por isso, ela não pode se tornar uma ferramenta manual.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Corrigir o programa de NC
- Utilizar a programação de "DELRMRES" para verificar que não há referência ao alojamento do magazine atual.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17220 [Canal %1:] Bloco %2 a ferramenta não está disponível

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Esse alarme ocorre caso um número T, nome ou nome e número duplo de ferramenta é utilizado em uma tentativa de acessar uma ferramenta que ainda não foi definida, (ex: quando as ferramentas tiverem que ser colocadas em locais do magazine, através da programação $TC_MPP6 = "toolNo"). Isso só pode acontecer quando a posição do magazine e a ferramenta, determinada por "toolNo", já tiverem sido definidas.
Uma ferramenta que não existe pode também ser uma multitool (uma multitool é tratada como uma ferramenta).

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17224 [Canal %1:] Bloco %2 ferramenta T/D= %3 - tipo da ferramenta %4 não permitida

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = T no. / D no. incorretos
%4 = Tipo de ferramenta incorreta

Explanation: Nesta instalação não é possível selecionar correções de ferramenta para
as ferramentas do tipo de ferramenta mencionado.
A variedade de tipos de ferramentas pode ser limitada tanto pelo
fabricante da máquina como também ser reduzida em modelos de comando individuais.
Utilizar somente ferramentas dos tipos de ferramenta permitidos nesta instalação
Verificar se ocorreu um erro na definição da ferramenta.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrija o programa de NC ou corrija os dados da ferramenta

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17230 [Canal %1:] Bloco %2 número duplo já foi atribuído

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Ocorreu uma tentativa de escrever um número duplo de uma ferramenta, existindo já uma outra ferramenta (outro número T) com o mesmo número duplo.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17240 [Canal %1:] Bloco %2 definição inválida da ferramenta

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Ocorreu uma tentativa de alterar dados de ferramenta que iria mais tarde destruir a consistência dos dados ou conduzir a uma definição discrepante.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17250 [Canal %1:] Bloco %2 definição inválida do magazine

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Ocorreu uma tentativa de alterar dados do magazine que iria mais tarde destruir a consistência dos dados ou conduzir a uma definição discrepante.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17255 [Canal %1:] Bloco %2 hierarquias de locais de depósito foram excluídas

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Se $TC_MAMP2, bit 15 for alterado, as hierarquias existentes podem ser excluídas por causa da mudança no significado.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Redefinir as hierarquias de locais de depósitos.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

17260 [Canal %1:] Bloco %2 definição inválida de local do magazine

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Este alarme soa quando é feita uma tentativa para mudar a localização do magazine que deve subsequentemente danificar a consistência de dados irreparavelmente ou conduzir a uma definição de conflito.
Exemplo: Se o parâmetro $TC_MPP1 (= tipo de localização) é escrito com 'spindle/toolholder location',
isso pode causar conflito com o MD18075 $MN_MM_NUM_TOOLHOLDERS limitante.
Então, a solução é - se permitido pelo modelo de controle - aumentar o valor do MD18075 $MN_MM_NUM_TOOLHOLDERS
ou corrigir a definição do magazine.
Uma ferramenta não pode ser simultaneamente:
- Carregada em duas localizações diferentes do magazine.
- Uma parte de uma multitool e na localização do magazine.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17261 [Unidade TO %1:] Nem todos os valores do %3 do magazine %2 podem ser exibidos.

Parameters: %1 = Unidade TO
%2 = Número do magazine
%3 = Nomes de parâmetro

Explanation: Não é possível acessar todos os dados de alojamento de magazine do usuário ($TC_MPPCx[magNo, locNo] através do OPI (interface do painel de operação).

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: - Reduzir o número de parâmetros de alojamento de magazine OEM (MD18092 $MN_MM_NUM_CC_MAGLOC_PARAM)
- ou reduzir o número de alojamentos no magazine mencionado. ($TC_MAP6[magNo], $TC_MAP7[magNo])
O produto dos 3 parâmetros mencionados não pode ultrapassar 32767.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START
Este é apenas um alarme de informação.

17262 [Canal %1:] Bloco %2 operação ilegal com adaptador de ferramentas

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Ocorreu uma tentativa em definir ou cancelar a parametrização de um adaptador de ferramentas com referência a uma posição no magazine e esta posição do magazine já tem um outro adaptador e/ou a ferramenta está colocada no adaptador ou quando se estiver cancelando a parametrização, uma ferramenta ainda se encontra na posição. Se o dado de máquina MD18108 $MN_MM_NUM_SUMCORR tem o valor 1, adaptadores não podem ser gerados por uma operação de escrita a um adaptador que não tenha sido ainda definido. Enquanto este dado de máquina contiver o valor 1, será somente possível introduzir dados aos adaptadores que já tenham sido (automaticamente) parametrizados a uma posição no magazine.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Atribuir no máximo um adaptador a uma posição no magazine.
- A posição do magazine não deve conter uma ferramenta.
- Dado de máquina MD18108 $MN_MM_NUM_SUMCORR com valor -1: se um alarme ocorrer quando se estiver escrevendo um dos parâmetros de sistema $TC_ADPTx(x=1,2,3,T), a operação de escrita deve ser modificada de tal maneira que somente dados de adaptador que já tenham sido associados com uma posição do magazine sejam escritos.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17270 [Canal %1:] Bloco %2 chamada-por-referência: variável ilegal

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Os dados de máquina e a variável do sistema não podem ser transmitidos como parâmetro de chamada-por-referência.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Alterar o programa de peças: atribua o valor do dado de máquina ou da variável do sistema a uma variável local de programa e transfira-as como parâmetro.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17500 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 não é um eixo de indexação

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Foi programada uma posição para eixo de indexação com os comandos CIC, CAC ou CDC para um eixo que não foi definido como eixo de indexação por dados de máquina.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Retirar a instrução de programação para posições de eixo de indexação (CIC, CAC, CDC) do programa de peças NC ou explicar o eixo em questão como eixo de indexação.
Declaração de eixo de indexação:
MD30500: $MA_INDEX_AX_ASSIGN_POS_TAB (parametrização de eixo de indexação)
O eixo torna-se um eixo de indexação se no DM indicado houver uma atribuição a uma tabela de posição de indexação. São possíveis 2 tabelas (valor de entrada 1 ou 2).
MD10900 $MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_1
MD10920 $MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_2 (número de posições para 1º/2º eixo de indexação)
Valor standard: 0 Valor máximo: 60
MD10910 $MN_INDEX_AX_POS_TAB_1 [n]
MD10930 $MN_INDEX_AX_POS_TAB_2 [n]
(posições do 1º eixo de indexação) São introduzidas as posições absolutas dos eixos. (o tamanho da lista é definido no MD10900 $MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_1).

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17501 [Canal %1:] Bloco %2 eixo de indexação %3 com sistema Hirth ativado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo

Explanation: Está ativada a funcionalidade ' sistema Hirth' para o eixo de indexação, por isso, este eixo pode ir somente para posições de indexação, um diferente posicionamento do eixo não é possível.
Não é permissível programar PRESETON ou PRESETONS.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
Corrigir programa de peças
Corrigir a chamada para FC16 ou FC18
Desselecionar o dado de máquina MD30505 $MA_HIRTH_IS_ACTIVE

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

17502 [Canal %1:] Bloco %2 eixo de indexação %3 com sistema Hirth - parada retardada

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo

Explanation: Está ativada a funcionalidade 'sistema Hirth' para o eixo de indexação e o override foi posto em 0, ou está ativa uma outra condição de parada (p.ex. sinal de interface VDI). Visto que pode ser parado só em posições de indexação, move-se o eixo para a próxima posição de indexação possível. O alarme é exibido até que esta posição seja atingida ou tenha sido desativada a condição de parada.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Aguardar até que a próxima posição de indexação possível seja atingida, ou colocar override > 0 ou desativar a outra condição de parada.

Programm continuation: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

17503 [Canal %1:] Bloco %2 eixo de indexação %3 com sistema Hirth e eixo não referenciado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo

Explanation: Está ativada a funcionalidade 'sistema Hirth' para o eixo de indexação e o eixo deve ser posicionado, apesar de ele não estar referenciado.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Referenciar o eixo.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

17505 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; o eixo de indexação %4 com sistema de dentes Hirth está ativo

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Nome do eixo

Explanation: Está ativada a funcionalidade ' sistema Hirth' para o eixo de indexação, por isso, este eixo pode ir somente para posições de indexação, um outro posicionamento do eixo não é possível.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
Corrigir programa de peças
Corrigir a chamada para FC16 ou FC18
Desselecionar o dado de máquina MD30505 $MA_HIRTH_IS_ACTIVE

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

17510 [Canal %1:] Bloco %2 indice inválido para eixo de indexação %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: O índice programado para o eixo de indexação encontra-se fora da área da tabela de posições.
Exemplo:
Executar um posicionamento em absoluto para a posição 56ª na tabela atribuída pelos dados de máquina específico de eixo MD30500 $MA_INDEX_AX_ASSIGN_POS_TAB, com o 1º eixo de posicionamento, no entanto, com apenas 40 posições definidas (MD10900 $MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_1 = 40).
N100 G.. U=CAC (56)
Ou, com distâncias equidistantes, o índice programado é menor ou igual a 0.
Ou, ocorreu uma tentativa de deslocamento, com um movimento MOV, a uma posição fora da área permitida.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Programar a posição do eixo de indexação no programa de peças NC de acordo com o tamanho da tabela de posições atual, ou completar a tabela de posições com o valor desejado e ajustar o comprimento da lista.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

17600 [Canal %1:] Bloco %2 preset não é possível em eixo transformado %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: O eixo da tecla de pré-configuração programado está envolvido na transformação corrente. Isso significa que não é possível configurar o valor de memória real (PRESET) para esse eixo (válido para PRESETON e PRESETONS)..
Exemplo:
Eixo A deveria ser configurado para o novo valor real A100 na posição absoluta A300.
:
N100 G90 G00 A=300
N101 PRESETON A=100

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Evitar presset de valor atual para eixos que estejam envolvidos em uma transformação, ou desativar a transformação com o comando TRAFOOF.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17601 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; o Preset no eixo %4 não é possível

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Uma configuração de valor real não é possível para este eixo porque
- O eixo está em movimento
- O eixo está incorporado em uma transformação
- O eixo está sendo monitorado para colisão
- O movimento rápido do fuso não foi concluído
- A aproximação do ponto de referência (G74) está ativa
- O eixo de geometria não está em estado de "eixo neutro"

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Evitar a predefinição de valores ou colocar o eixo de geometria relevante em estado de 'eixo neutro' em tempo para o LANÇAMENTO(...).

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17602 [Canal %1:] Bloco %2 Ação sincronizada de movimentos: %3 O preset no eixo %4 não é possível no modo de operação JOGREF

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Não será possível ajustar o valor real (preset) para este eixo se o grupo de modos de operação ao qual esse eixo foi associado estiver em modo de operação JOG e se a função de máquina "Aproximação do ponto de referência" também estiver selecionada.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Evitar o ajuste de valor real nesta constelação, ou então, desativar a função de máquina "Aproximação do ponto de referência".

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17603 [Canal %1:] Bloco %2 ação sincronizada do movimento: %3 pre-definição somente é possível em um eixo estacionário %4 no modo JOG

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: No modo JOG, um valor real só pode ser pré-definido em eixos estacionários.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Evitar definir um valor real enquanto o eixo estiver em movimento; aguardar até o eixo ficar estacionário.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17604 [Canal %1:] Bloco %2 Ação sincronizada de movimentos: %3 O preset no eixo oscilante ativo (eixo %4) não é possível

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Não é possível ajustar o valor real (preset) para um eixo oscilante ativo e controlado por ações sincronizadas.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Evitar o ajuste de valor real durante o movimento oscilante ativo.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17605 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 transformação ativa: proíbe a rotação do container de eixos

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: O eixo/fuso programado está ativo numa transformação, por isso a rotação do container de eixos não é possível.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peça. Desligar a transformação para este eixo/fuso antes da rotação do container de eixos ou executar a rotação do container de eixos posteriormente.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17610 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 envolvido na transformação, ação não executável

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: O eixo está envolvido na transformação ativa. Por isso que ele não pode executar a ação solicitada, deslocamento como eixo de posicionamento, liberação para troca de eixo.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Desativar a transformação primeiro com TRAFOOF ou remover a ação do bloco do programa de peças

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17620 [Canal %1:] Bloco %2 aproximação do ponto fixo para o eixo transformado %3 não é possível

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: No bloco indicado foi programado um eixo para a aproximação do ponto fixo (G75) , que está envolvido na transformação ativa. Nesse sentido não se realiza a aproximação do ponto fixo!

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Retirar a instrução G75 do bloco do programa de peças ou desativar primeiro a transformação com TRAFOOF.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17630 [Canal %1:] Bloco %2 não é possível referenciamento para eixo transformado %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: No bloco indicado foi programado um eixo para a aproximação do ponto de referência (G74), que está envolvido na transformação ativa. Nesse sentido não se realiza a aproximação do ponto de referência!

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Retirar do bloco do programa de peças a instrução G74 ou os eixos de máquina envolvidos na transformação ou desativar primeiro a transformação com TRAFOOF.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17640 [Canal %1:] Bloco %2 fuso não pode ser usado como o eixo transformado %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: O eixo programado para o modo do fuso está envolvido na transformação atual como eixo geométrico. Isso não é permitido.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Desligar primeiro a transformação.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17650 [Canal %1:] Bloco %2 eixo de máquina %3 não programável

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: O eixo de máquina não pode ser utilizado com a transformação ativa. A função pode ser programada, possivelmente, também num outro sistema de coordenadas. A posição de retrocesso, p.ex., pode ser indicada, se necessário, também no sistema de coordenadas BCS ou WCS. Para escolher o sistema de coordenadas serve o respectivo identificador de eixo.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Desligar a transformação ou utilizar um outro sistema de coordenadas.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17800 [Canal %1:] Bloco %2 ponto final programado ilegal para a limite-fixo

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O número de posição n indicado com a palavra-chave FP=n não é permitido. Através do dado de máquina específico de eixo MD30600 $MA_FIX_POINT_POS[n] podem ser definidas diretamente duas (2) posições de eixo absolutas como pontos fixos.
Ou devem ser usados os números de posição 3 e/ou 4, então o dado de máquina MD30610 $MA_NUM_FIX_POINT_POS deve ser definido de acordo.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Programar a palavra-chave FP com os pontos fixos de máquina 1 ou 2.
Exemplo:
Aproximar o ponto fixo 2 com os eixos de máquina X1 e Z2.
N100 G75 FP=2 X1=0 Z2=0
Ou: Adaptar o MD30610 $MA_NUM_FIX_POINT_POS e, se necessário, o MD30600 $MA_FIX_POINT_POS[].

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17810 [Canal %1:] Eixo %2 não está referenciado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de eixo

Explanation: Para o eixo foi ativada uma função em JOG, p. ex. aproximação de ponto fixo, JOG até a posição, JOG em círculos, e o eixo não está referenciado.

Reaction: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Referenciar eixo.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

17811 [Canal %1:] Aproximação de ponto fixo em JOG não é possível para o eixo %2, causa %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Causa

Explanation: É requisitada uma 'Aproximação de ponto fixo em JOG' para um eixo que não permite isso, porque:
Causa 1: O eixo participa da transformação ativa.
Causa 2: O eixo é um eixo-escravo de um acoplamento ativo.
Com isso a aproximação de ponto fixo não é executada.

Reaction: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Desselecionar a aproximação de ponto fixo em JOG ou desativar primeiro a transformação com TRAFOFF, ou cancelar o acoplamento.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

17812 [Canal %1:] Eixo %2 Aproximação de ponto fixo em JOG: Ponto fixo %3 alterado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Número de ponto fixo

Explanation: A 'Aproximação de ponto fixo em JOG' está ativa para o eixo e um outro ponto fixo foi selecionado ou a aproximação de ponto fixo foi desativada. O movimento de aproximação é cancelado.

Reaction: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Iniciar novamente o movimento JOG.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

17813 [Canal %1:] Eixo %2 Aproximação de ponto fixo em JOG e movimento de correção ativos

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: A 'Aproximação de ponto fixo em JOG' está ativa para o eixo e ao mesmo tempo é interpolado um movimento de correção, p. ex. um offset de sincronização $AA_OFF.

A posição do ponto fixo selecionado não é alcançada se os valores de correção forem alterados durante o movimento de deslocamento.

O ponto de destino será: "Posição do ponto fixo + alteração do valor de correção".

O alcance do ponto fixo será garantido quando o movimento de deslocamento for reiniciado depois de ser alterado o valor de correção.

(p. ex. deslocamento incremental onde o movimento de deslocamento tem uma parada intermediária).

Motivo:

O atual valor de correção é considerado através da nova partida do movimento.

Reaction: Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Iniciar novamente o movimento JOG.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

17814 [Canal %1:] Eixo %2 Posição de ponto fixo indisponível

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Nome do eixo, número do fuso

%3 = Canal %1 Eixo %2 Posição de ponto fixo indisponível

Explanation: Para o ponto fixo selecionado em modo de operação JOG através do PLC não existe nenhuma posição de ponto fixo disponível, veja o MD30610 $MA_NUM_FIX_POINT_POS.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Adaptar o MD30610 $MA_NUM_FIX_POINT_POS e o MD30600 $MA_FIX_POINT_POS[], se necessário.

Desselecionar a aproximação de ponto fixo ou selecionar um ponto fixo válido e reiniciar o movimento em JOG.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

17815 Eixo de indexação %1 Ponto fixo %2 diferente da posição de indexação

Parameters: %1 = Número de eixo

%2 = Índice de campo do dado da máquina

Explanation: O eixo é um eixo de indexação referenciado e o ponto fixo número %2 a ser aproximado em modo JOG (definido no MD30600 $MA_FIX_POINT_POS) não está de acordo com uma posição de indexação. Em modo de operação JOG, aproximar os eixos de indexação até as posições de indexação.

Reaction: NC não está pronto.

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Remedy: Adaptar o MD30600 $MA_FIX_POINT_POS[] ou as posições de indexação.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

17820 [Canal %1:] JOG até a posição não é possível para o eixo %2, causa %3

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Nome do eixo, número do fuso

%3 = Causa

Explanation: É requisitado um 'JOG até a posição' para um eixo que não permite isso, porque:
Causa 1: O eixo participa da transformação ativa.
Causa 2: O eixo é um eixo-escravo de um acoplamento ativo.
Com isso o JOG até a posição não é executado.

Reaction: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Desselecionar o 'JOG até a posição' ou desativar primeiro a transformação com TRAFOFF, ou cancelar o acoplamento.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

17821 [Canal %1:] Eixo %2 JOG até a posição e movimento de correção ativos

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: O 'JOG até a posição' está ativo para o eixo e ao mesmo tempo é interpolado um movimento de correção, p. ex. um offset de sincronização $AA_OFF.
A posição do dado de ajuste SD43320 $SA_JOG_POSITION não será alcançada se os valores de correção forem alterados durante o movimento de deslocamento.
O ponto de destino será: "Posição JOG + alteração do valor de correção".
O alcance da posição SD43320 $SA_JOG_POSITION será garantido quando o movimento de deslocamento for reiniciado depois de ser alterado o valor de correção.
(p. ex. deslocamento incremental onde o movimento de deslocamento tem uma parada intermediária).
Motivo:
O atual valor de correção é considerado através da nova partida do movimento.

Reaction: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Iniciar novamente o movimento JOG.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

17822 [Canal %1:] Eixo %2 JOG até a posição: Posição alterada

Parameters: %1 = Número do canal

Explanation: Um movimento de eixo está ativo com 'JOG até a posição' para o eixo e a posição, isto é, o conteúdo do dado de ajuste SD43320 $SA_JOG_POSITION foi alterado. O movimento de aproximação é cancelado.

Reaction: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Iniciar novamente o movimento JOG.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

17823 [Canal %1:] Eixo %2 JOG até a posição desativado

Parameters: %1 = Número do canal

Explanation: Um movimento de eixo está ativo com 'JOG até a posição' para o eixo e o 'JOG até a posição' foi desativado. O movimento de aproximação é cancelado.

Reaction: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Iniciar novamente o movimento JOG.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

17825 Eixo de indexação %1 $SA_JOG_POSITION diferente da posição de indexação

Parameters: %1 = Número de eixo

Explanation: O eixo é um eixo de indexação referenciado e em modo de operação JOG está ativado o "JOG até a posição" e o SD43320 $SA_JOG_POSITION não coincide com uma posição de indexação. Em modo de operação JOG, aproximar os eixos de indexação até as posições de indexação.

Reaction: NC não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Adaptar o SD43320 $SA_JOG_POSITION ou as posições de indexação.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

17830 [Canal %1:] O JOG em um círculo foi ativado e o eixo %2 requisitado não é um eixo geométrico

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: A função JOG em círculos foi ativada, mas um eixo necessário não foi definido como eixo geométrico.

Reaction: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Definir o eixo como eixo geométrico.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

17831 [Canal %1:] JOG em um círculo não é possível, causa: %2

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Causa

Explanation: Apesar de a função JOG em círculos ter sido ativada, ela não foi ativada em razão de:
1. As posições atuais dos eixos envolvidos estavam fora do círculo parcial selecionado.
2. As posições atuais dos eixos envolvidos, com o círculo parcial selecionado e a correção ativa do raio de ferramenta, estão muito próximas do centro do círculo.
3. As posições atuais dos eixos envolvidos, com a correção do raio de ferramenta ativa, estavam muito próximas do círculo de limite durante a usinagem interna.
4. As posições atuais dos eixos envolvidos, com a correção do raio de ferramenta ativa, estavam muito próximas do círculo de limite durante a usinagem externa.
5. As posições atuais dos eixos envolvidos na usinagem interna estão fora do círculo definido.
6; As posições atuais dos eixos envolvidos na usinagem externa estão fora do círculo definido.
10. Uma rotação está ativa no plano atual, ou seja, o plano atual inclinado no espaço. Atualmente, este não tem suporte.
20. A retratação JOG está ativa. Este modo não é suportado.

Reaction: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Definir o eixo como eixo geométrico.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

17833 [Canal %1:] JOG em um círculo está ativo e JOG em círculos está desativado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Um movimento circular está ativo e o 'JOG em círculos' foi desativado. O movimento circular é cancelado.

Reaction: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Reativar 'JOG em círculos' e iniciar novamente o movimento JOG.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

17900 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; o eixo %4 não é nenhum eixo de máquina

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Nome do eixo

Explanation: O contexto do bloco exige a programação de um eixo de máquina. É o caso de:
- G74 (comando de referenciamento)
- G75 (aproximar-se de um ponto fixo)
- PRESETON/PRESETONS no eixo síncrono GANTRY

Se for utilizado um identificador do eixo geométrico ou especial, este também deve apontar a um de eixo de máquina. (MD10000 $MN_AXCONF_MACHAX_NAME_TAB).

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Utilizar o denominador de eixo de máquina na programação.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

18000 [Canal %1:] Bloco %2 definição incorreta zona de proteção global %3 código de erro %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da zona de proteção global
%4 = Código do erro

Explanation: A definição da área de proteção está com falha. O nº do erro indica qual a causa mais provável do alarme:
Nº Significado
1: Descrição de contorno incompleta ou contraditória.
2: O contorno envolve mais do que uma superfície.
3: A área de proteção relativa à ferramenta não é convexa.
4: Se na 3ª dimensão da área de proteção estiverem ativas as duas limitações e ambos limites tiverem o mesmo valor.
5: Não existe o número da área de proteção (número negativo, zero ou valor maior que o número máximo de áreas de proteção).
6: A descrição de área de proteção é composta por mais de 10 elementos de contorno.
7: A área de proteção relativa à ferramenta foi definida como área de proteção interna.
8: Aplicados parâmetros incorretos.
9: A área de proteção a ser ativada não foi definida.
10: Utilizado código G modal incorreto para a definição da área de proteção.
11: Descrição de contorno com erros e Frame ativado.
12: Erros restantes e não especificados.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Alterar a definição da área de proteção, controlar o MD.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

18001 [Canal %1:] Bloco %2 definição incorreta para zona de proteção específica de canal %3 código de erro %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da zona de proteção específica de canal
%4 = Código do erro

Explanation: A definição da área de proteção está com falha. O nº do erro indica qual a causa mais provável do alarme:
Nº Significado
1: Descrição de contorno incompleta ou contraditória.
2: O contorno envolve mais do que uma superfície.
3: A área de proteção relativa à ferramenta não é convexa.
4: Se na 3ª dimensão da área de proteção estiverem ativas as duas limitações e ambos limites tiverem o mesmo valor.
5: Não existe o número da área de proteção (número negativo, zero ou valor maior que o número máximo de áreas de proteção).
6: A descrição de área de proteção é composta por mais de 10 elementos de contorno.
7: A área de proteção relativa à ferramenta foi definida como área de proteção interna.
8: Aplicados parâmetros incorretos.
9: A área de proteção a ser ativada não foi definida.
10: Utilizado código G modal incorreto para a definição da área de proteção.
11: Descrição de contorno com erros e Frame ativado.
12: Erros restantes e não especificados.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Alterar a definição da área de proteção, controlar o MD.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

18002 [Canal %1:] Bloco %2 zona de proteção global %3 não pode ser ativada, erro %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da zona de proteção global
%4 = Código do erro

Explanation: Ocorreu um erro na ativação da área de proteção. O nº do erro indica qual a causa mais provável do alarme:

Nº Significado

1: Descrição de contorno incompleta ou contraditória.

2: O contorno envolve mais do que uma superfície.

3: A área de proteção relativa à ferramenta não é convexa.

4: Se na 3ª dimensão da área de proteção estiverem ativas as duas limitações e ambos limites tiverem o mesmo valor.

5: Não existe o número da área de proteção (número negativo, zero ou valor maior que o número máximo de áreas de proteção).

6: A descrição de área de proteção é composta por mais de 10 elementos de contorno.

7: A área de proteção relativa à ferramenta foi definida como área de proteção interna.

8: Aplicados parâmetros incorretos.

9: A área de proteção a ser ativada não foi definida ou o número de elementos de contorno <2 ou >MAXNUM_CONTOURNO_PROTECTAREA

10: Erro na estrutura interna das áreas de proteção.

11: Erros restantes e não especificados.

12: O número máximo de áreas de proteção ativas simultaneamente foi ultrapassado (dado de máquina específico de canal).

13,14: O elemento de contorno para áreas de proteção não pode ser criado.

15,16: Memória insuficiente para as áreas de proteção.

17: Memória insuficiente para elementos de contorno.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Se o alarme for emitido na inicialização (2o. parâmetro: "INIT" ao invés do número de bloco), "Canal não está pronto para operar" será acionado.

Remedy: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.

1. Reduzir o número de áreas de proteção ativas simultaneamente (MD).

2. Alterar o programa de peça:

- Deletar outras áreas de proteção.

- Parada de pré-processamento

Se o alarme aparece durante a inicialização do comando, então devem ser corrigidas as variáveis de sistema $SN_PA_... da área de proteção indicada. Em seguida, executar uma nova partida a quente. Se o dado com erro não pode ser identificado, então a ativação imediata da área de proteção pode ser removida e as variáveis de sistema da área de proteção podem ser gravadas novamente com a ajuda do NPROTDEF.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

Se o alarme ocorrer durante a execução de um programa de NC, o bloco atual pode ser alterado. Deste modo, os parâmetros NPROT podem também ser ajustados. Entretanto, se houver um erro na definição da zona de proteção, o programa NC deve se abortado e a definição deve ser corrigida sob NPROTDEF.

Se o alarme ocorrer na inicialização do controle, as variáveis de sistema $SN_PA_... devem ser corrigidas para as zonas de proteção especificadas. Isto pode ser feito carregando um arquivo Initial.ini que inclua os dados relevantes corrigidos. Se, na sequência, uma reinicialização for executada, o alarme será removido se os dados forem consistentes.

18003 [Canal %1:] Block%2 zona de proteção do NCK %3 não pode ser ativada. Código erro %4

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

%3 = Número da zona de proteção específica de canal

%4 = Código do erro

Explanation: Ocorreu um erro na ativação da área de proteção. O nº do erro indica qual a causa mais provável do alarme:

Nº Significado

1: Descrição de contorno incompleta ou contraditória.

2: O contorno envolve mais do que uma superfície.

3: A área de proteção relativa à ferramenta não é convexa.

4: Se na 3ª dimensão da área de proteção estiverem ativas as duas limitações e ambos limites tiverem o mesmo valor.

5: Não existe o número da área de proteção (número negativo, zero ou valor maior que o número máximo de áreas de proteção).

6: A descrição de área de proteção é composta por mais de 10 elementos de contorno.

7: A área de proteção relativa à ferramenta foi definida como área de proteção interna.

8: Aplicados parâmetros incorretos.

9: A área de proteção a ser ativada não foi definida ou o número de elementos de contorno <2 ou >MAXNUM_CONTOURNO_PROTECTAREA.

10: Erro na estrutura interna das áreas de proteção.

11: Erros restantes e não especificados.

12: O número máximo de áreas de proteção ativas simultaneamente foi ultrapassado (dado de máquina específico de canal).

13,14: O elemento de contorno para áreas de proteção não pode ser criado.

15,16: Memória insuficiente para as áreas de proteção.

17: Memória insuficiente para elementos de contorno.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Se o alarme for emitido na inicialização (2o. parâmetro: "INIT" ao invés do número de bloco), "Canal não está pronto para operar" será acionado.

Remedy: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.

1. Reduzir o número de áreas de proteção ativas simultaneamente (MD).

2. Alterar o programa de peça:

- Deletar outras áreas de proteção.

- Parada de pré-processamento

Se o alarme aparece durante a inicialização do comando, então devem ser corrigidas as variáveis de sistema $SC_PA_... da área de proteção indicada. Em seguida, executar uma nova partida a quente. Se o dado com erro não pode ser identificado, então a ativação imediata da área de proteção pode ser removida e as variáveis de sistema da área de proteção podem ser gravadas novamente com a ajuda do CPROTDEF.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

Se o alarme surgir durante o processamento do programa NC, o bloco atual pode ser modificado. Desse modo também podem ser adaptados os parâmetros do CPROT. Porém, se o erro estiver na definição da área de proteção, o programa NC deve ser interrompido e executada a correção da definição no CPROTDEF.

Se o alarme aparece durante a inicialização do comando, então devem ser corrigidas as variáveis de sistema $SC_PA_... da área de proteção indicada. Isto pode ser feito com o download do arquivo Initial.ini que contém o dado corrigido correspondente. Se depois disso for executada novamente uma partida a quente, então o alarme estará eliminado, isto se os dados estiverem consistentes.

18004 [Canal %1:] Bloco %2 a orientação da zona de proteção referente à peça %3 não corresponde à orientação da zona de proteção ref. à ferramenta %4

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

%3 = Número da zona de proteção referente à peça

Explanation: A orientação da zona de proteção referente à peça e a orientação da zona de proteção referente à ferramenta são diferentes. Em caso de número negativo da zona de proteção, trata-se de uma zona de proteção do NCK.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: - Alterar a definição da zona de proteção ou não ativar ao mesmo tempo zonas de proteção de orientação diferentes.
- Verificar os dados de máquina e, caso seja necessário, alterar a definição da zona de proteção.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

18005 [Canal %1:] Bloco %2 erro grave na definição da zona de proteção global %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da área de proteção

Explanation: A definição da zona de proteção tem que ser concluída com EXECUTE, antes que se realize uma parada do pré-processamento. Isto também se aplica a tudo o que foi ativado implicitamente, como, P.ex., G74, M30, M17.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

18006 [Canal %1:] Bloco %2 erro grave na definição da zona de proteção específica de canal %3.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da área de proteção

Explanation: A definição da zona de proteção tem que ser concluída com EXECUTE, antes que se realize uma parada do pré-processamento. Isto também se aplica a tudo o que foi ativado implicitamente, como, P.ex., G74, M30, M17.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

18100 [Canal %1:] Bloco %2 foi atribuído um valor inválido para FXS

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Até o presente momento apenas os seguintes valores são válidos:
0: 'Desativar o deslocamento para limite-fixo'
1: 'Selecionar o deslocamento para limite-fixo'.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: --

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

18101 [Canal %1:] Bloco %2 foi atribuído um valor inválido para FXST

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Até o presente momento a área válida se limita em 0.0 - 100.0.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: --

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

18102 [Canal %1:] Bloco %2 foi atribuído um valor inválido para FXSW

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Até o presente momento apenas são válidos os números positivos, inclusive zero.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: --

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

18200 [Canal %1:] Bloco %2 tabela de curvas: parada de procura de bloco não permitida com definição CTABDEF

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Instruções de programa que causam uma parada de pré-processamento não devem ser inseridas dentro da definição de uma tabela de curvas. A variável de sistema $P_CTABDEF permite consultar se está ativa uma definição de tabela.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Colocar o bloco entre parênteses com 'IF NOT ($P_CTABDEF) ... ENDIF' ou eliminar a instrução que causa a parada de pré-processamento. A seguir, reiniciar o programa de peça.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

18201 [Canal %1:] Bloco %2 tabela de curvas: tabela %3 não existente

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da tabela de curvas

Explanation: Procurou-se utilizar uma tabela de curvas cujo número de tabela não é conhecido no sistema.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Alterar o número de tabela na instrução de programa ou definir a tabela de curvas com o número de tabela desejado.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

18202 [Canal %1:] Bloco %2 tabela de curvas: instrução CTABEND ilegal sem CTABDEF

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: A instrução CTABEND, que é utilizada para determinar a definição, está sendo programada, sem que se antes disso tenha iniciada uma definição de tabelas de curvas com CTABDEF, ou as instruções CTABDEF e CTABEND não foram programadas no mesmo nível de programa.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Eliminar o comando CTABEND do programa ou inserir na respectiva posição no programa a instrução CTABDEF (..). As instruções CTABDEF e CTABEND devem ser programadas no mesmo nível de programa (programa principal ou subprograma). Reiniciar o programa.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

18203 [Canal %1:] Bloco %2 tabela de curva: instrução CTABDEF fora CTABDEF

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: No programa, a instrução CTABDEF que inicia a definição da tabela de curvas, programado com a definição da tabela da curva. Isso não é permitido, a tabela de curva atual deve ser completada com CTABEND primeiramente.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Remova o comando CTABEND do programa ou insira a instrução CTABDEF(..) no local correspondente do programa. As instruções CTABDEF e CTABEND devem ser programadas no mesmo nível de programa (programa principal ou subrotina). Reinicialize o programa.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

18204 [Canal %1:] Bloco %2 tabela de curva: instrução SUPA não está contida dentro CTABDEF

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Código G SUPA não é permitido na definição de uma tabela de curva, isso pára o processo.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Remova o código SUPA da definição da tabela de curva. Se possível use o código G53 ou G153.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

18205 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; a tabela de curvas %4 não existe

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Número da tabela de curvas

Explanation: Procurou-se utilizar uma tabela de curvas cujo número de tabela não é conhecido no sistema.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Alterar o número de tabela na instrução de programa ou definir a tabela de curvas com o número de tabela desejado.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

18300 [Canal %1:] Bloco %2 frame: translação fina não é possível

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: A atribuição de uma translação fina a um Frame ajustável ou ao Frame base não é possível, porque o MD18600 $MN_MM_FRAME_FINE_TRANS não é igual a 1.

Reaction: Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Alterar o programa ou colocar o MD18600 $MN_MM_FRAME_FINE_TRANS em 1.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

18310 [Canal %1:] Bloco %2 frame: rotação não permitida

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Rotações não são possíveis em frames globais da NCU.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

18311 [Canal %1:] Bloco %2 frame: instrução não permitida

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Leitura ou gravação de um frame não existente.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

18312 [Canal %1:] Bloco %2 frame: translação fina não foi configurada

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Com G58 e G59 deverá ser configurado o deslocamento fino.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Altere dado de máquina

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

18313 [Canal %1:] Bloco %2 frame: comutação de eixos geométricos não permitida

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: A alteração de parâmetros de eixos geométricos não é permitida porque o frame atual contém rotações.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Alterar o programa de peça ou ajustar um outro modo através de MD10602 $MN_FRAME_GEOAX_CHANGE_MODE.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

18314 [Canal %1:] Bloco %2 frame: conflito de tipo

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O encadeamento de frames globais e de frames específicos de canal não é possível. O alarme surgirá também se se programar um frame global com um identificador de eixo de canal e para este eixo de canal não houver qualquer eixo de máquina nesta NCU. Frames específicos de canal não podem ser programados com identificadores de eixo de máquina se para este eixo de máquina não houver qualquer eixo de canal correspondente nesta NCU.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

18400 [Canal %1:] Bloco %2 impossível comutar o idioma:%3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Causa

Explanation: A comutação de idioma para uma linguagem NC externa não é possível pela razão indicada. Possíveis causas (ver parâmetro 3):
dados de máquina com valores incorretos
transformação ativa

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Antes de proceder a uma comutação de idioma, eliminar a causa mencionada.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20000 [Canal %1:] Eixo %2 came de referência não foi atingido

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Após o início da aproximação do ponto de referência o flanco ascendente do came redutor tem que ser atingido dentro da distância determinada no MD34030 $MA_REFP_MAX_CAM_DIST (fase 1 do referenciamento). (Este erro ocorre apenas com encoders incrementais).

Reaction: NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Remedy: Por favor, informar a área de service autorizada.

Existem 3 causas possíveis para o erro:

1. O MD34030 $MA_REFP_MAX_CAM_DIST contém um valor muito pequeno.

Determinar a distância máxima possível desde o início do referenciamento até ao came de referência e comparar com o valor no MD34030 $MA_REFP_MAX_CAM_DIST, aumentar eventualmente o MD.

2. O sinal do came não está sendo recebido pelo módulo de entrada do PLC.

Acionar manualmente o micro de referência e verificar o sinal de entrada na interface NC/PLC (Caminho: Micro! Conector! Cabo! Entrada PLC! Programa de PLC).

3. O micro de referência não é acionado pelo came.

Verificar a distância vertical entre o micro de referência e o came.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20001 [Canal %1:] Eixo %2 sinal do came ausente

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: No começo da fase 2 do referenciamento o sinal do came redutor já não está disponível.

A fase 2 do referenciamento começa quando o eixo pára, após a desaceleração, sobre o came de referência. O eixo parte então em sentido contrário para selecionar a marca zero seguinte do sistema de medição deixando o came de referência ou reaproximando dele novamente (flanco positivo/negativo).

Reaction: NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Remedy: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Controlar se o curso de frenagem a partir da velocidade de aproximação é maior do que o came do ponto de referência - neste caso o eixo somente poderá parar atrás do came. Utilizar cames mais compridos ou reduzir a velocidade de aproximação no dado de máquina MD34020 $MA_REFP_VELO_SEARCH_CAM.

Se o eixo parou sobre o came, deve-se verificar se o sinal DB31, ... DBX12.7 (retardo da aproximação do ponto de referência) está na interface do NCK.

- Hardware: Rompimento de fio? Curto-circuito?

- Software: Programa de usuário?

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20002 [Canal %1:] Eixo %2 marca de referência não encontrada

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: A marca zero de HW do encoder incremental ou a marca zero de reposição do encoder absoluto não está dentro de um trecho definido.

A fase 2 da aproximação do ponto de referência finaliza quando a marca zero do encoder for identificada, depois dos flancos crescentes/descrescentes do sinal de interface NC/PLC DB31, ... DBX12.7 (retardo da aproximação do ponto de referência) darem a partida do trigger. O percurso máximo entre a partida do trigger e a marca zero que segue é definido no dado de máquina MD34060 $MA_REFP_MAX_MARKER_DIST.

A monitoração evita que um sinal de marca zero seja ultrapassado e que o próximo seja avaliado como sinal de ponto de referência! (Ajuste incorreto de cames ou retardo muito grande através do programa de usuário PLC).

Reaction: NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Remedy: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.

Verificar o ajuste do came e assegurar a existência de uma distância suficiente entre a extremidade do came e o sinal de marca zero seguinte. O percurso tem que ser maior do que a distância que o eixo pode percorrer durante um ciclo de PLC.

Aumentar o dado de máquina MD34060 $MA_REFP_MAX_MARKER_DIST, não selecionar porém qualquer valor maior que a distância entre 2 marcas zero. Isso iria eventualmente desligar a monitoração!

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20003 [Canal %1:] Eixo %2 Erro no sistema de medição

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Em um sistema de medição com marcas de referência com distância codificada, a distância entre duas marcas adjacentes foi detectada ser maior que o dobro da distância definida no dado de máquina MD34300 $MA_ENC_REFP_MARKER_DIST. O comando envia o alarme somente após ter sido executado uma 2ª tentativa, em sentido contrário, com metade da velocidade de deslocamento, e com a constatação de que a distância é novamente muito grande.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Remedy: Determinar a distância entre 2 marcas de referência ímpares (intervalo de marcas de referência). Este valor (nas réguas Heidenhain é de 20,00 mm) tem que ser introduzido no dado de máquina MD34060 $MA_REFP_MAX_MARKER_DIST.

Verificar a trilha de referência da régua, inclusive da eletrônica, para a avaliação.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20004 [Canal %1:] Eixo %2 falta marca de referência

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Em um sistema de medição com comprimento de distância codificada não foram encontradas 2 marcas de referência dentro da distância de busca determinada (MD específico de eixo: MD34060 $MA_REFP_MAX_MARKER_DIST).

Em réguas com distância codificada não é necessário qualquer came redutor (no entanto, um came presente será avaliado). A tecla convencional de direção determina o sentido da busca.

A distância de busca MD34060 $MA_REFP_MAX_MARKER_DIST, dentro da qual se espera encontrar 2 marcas de referência, é feito a contagem desde o início.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Remedy: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.

Determinar a distância entre 2 marcas de referência ímpares (intervalo de marcas de referência). Este valor (nas réguas Heidenhain é de 20,00 mm) tem que ser introduzido no dado de máquina MD34060 $MA_REFP_MAX_MARKER_DIST.

Verificar a trilha de referência da régua, inclusive da eletrônica, para a avaliação.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20005 [Canal %1:] Eixo %2 a aproximação do ponto de referência foi cancelada

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: O referenciamento não pôde ser concluído para todos os eixos especificados (p. ex. cancelamento através da falta de habilitação do controlador, mudança de sistemas de medição, liberação da tecla de sentido, entre outros.).

O alarme também pode ocorrer em sistemas de medição codificados por distâncias se o dado de máquina MD34000 $MA_REFP_CAM_IS_ACTIV for definido com o valor 1 (cames de referência) e uma das condições mencionadas na solução for cumprida.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Remedy: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Controlar as possibilidades de cancelamento:

- Falta habilitação do controlador: Sinal de interface NC/PLC DB31, ... DBX2.1 (habilitação do controlador)

- Mudança de sistemas de medição: Sinal de interface NC/PLC DB31, ... DBX1.5 / 1.6 (sistema de medição da posição 1/2)

- Falta tecla de deslocamento + ou - : Sinal de interface NC/PLC DB31, ... DBX4.7 / 4.6 (teclas de deslocamento Mais/ Menos)

- Controle de avanço = 0

- Bloqueio de avanço está ativo

- Parada exata não alcançada durante o MD36020 $MA_POSITIONING_TIME

Os eixos que estão envolvidos no referenciamento específico de canal são definidos no dado de máquina específico de eixo MD34110 $MA_REFP_CYCLE_NR:

Valor Significado

-1: nenhum referenciamento específico de canal, NC-Start sem referenciamento.

0: nenhum referenciamento específico de canal, NC-Start com referenciamento.

1-8: referenciamento específico de canal. O número especificado corresponde à seqüência de referenciamento (quando todos os eixos alcançarem o ponto de referência com o conteúdo 1, os eixos são iniciados com o conteúdo 2 e assim por diante).

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20006 [Canal %1:] Eixo %2 velocidade lenta de referenciamento não foi atingida

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Na fase 2 da aproximação do ponto de referência (esperar pela marca zero) foi alcançado o fim do came, mas a velocidade da aproximação do ponto de referência não estava dentro da janela de tolerância. (isto é possível se o eixo já estava no fim do came logo no começo da aproximação do ponto de referência. Com isso a fase 1 é tida como concluída e não será realizada a inicialização).

A fase 2 é interrompida (desta vez antes do came) e a aproximação do ponto de referência é iniciado automaticamente mais uma vez com a fase 1. Se a velocidade de aproximação também não é alcançada na 2ª tentativa, ocorre o cancelamento definitivo do referenciamento e haverá a exibição de um alarme.

Velocidade de aproximação: MD34040 $MA_REFP_VELO_SEARCH_MARKER

Tolerância de velocidade: MD35150 $MA_SPIND_DES_VELO_TOL

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
Reduzir o MD para a velocidade de aproximação MD34040 $MA_REFP_VELO_SEARCH_MARKER e/ou aumentar o MD para a tolerância da velocidade MD35150 $MA_SPIND_DES_VELO_TOL.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20007 [Canal %1:] Eixo %2 a aproximação do ponto de referência requer 2 sistemas de medição

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Com a definição do MD34200 $MA_ENC_REFP_MODE = 6 são necessários 2 transdutores!

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
Alterar o modo de referenciamento MD34200 $MA_ENC_REFP_MODE ou instalar e configurar o segundo transdutor.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20008 [Canal %1:] Eixo %2 a aproximação do ponto de referência necessita de um segundo sistema de medição referenciado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Com a definição do MD34200 $MA_ENC_REFP_MODE = 6 são necessários 2 transdutores!

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Alterar o modo de referenciamento MD34200 $MA_ENC_REFP_MODE ou referenciar o 2º transdutor.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20050 [Canal %1:] Eixo %2 modo nônio ativo

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Os eixos não podem ser posicionados convencionalmente através das teclas de posicionamento, porque o posicionamento está sendo efetuado via encoder manual.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Decidir se o eixo deve ser deslocado através das teclas de sentido ou através da manivela eletrônica. Finalizar o deslocamento com manivela e, se necessário, anular o curso axial restante (sinal de interface NC/PLC DB31, ... DBX2.2 (anular curso restante/Reset de fuso)).

Programm continuation: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

20051 [Canal %1:] Eixo %2 posicionamento por nônio não é possível

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Os eixos já estão sendo posicionados através das teclas de direção, portanto o posicionamento pelo nônio já não é possível.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Decidir se o eixo deverá ser posicionado através das teclas de direção ou através do encoder manual.

Programm continuation: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

20052 [Canal %1:] Eixo %2 está ativo

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: O eixo deve estar transversal ao eixo de usinagem em modo JOG pelas teclas de sentido no painel de controle da usinagem. No entanto, isso não é possível devido:

1. A existência de um eixo geométrico deslocado (pela interface do canal específico DB21-30 DBX12.6 / 12.7 (teclas de deslocamento -/+) ou DB21-30 DBX16.6 / 16.7 (Traversing keys -/+) ou DB21-30 DBX20.6 / 20.7 (teclas de deslocamento -/+)) ou

2. Já estar deslocado como um eixo de usinagem (pela interface de eixo específico DB31, ... DBX4.7 / 4.6 (Teclas Trocas plus/negativo) ou

3. Um frame é válido para um sistema de coordenadas rotacionadas e outro eixo geométrico envolvido já está deslocado no modo JOG pelas teclas de direção.

4. Uma parte de um movimento de retração (submodo JOG-Retração) não pode ser deslocada como um eixo de usinagem.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Parar o deslocamento através da interface específica de canal ou de eixo ou parar os outros eixos de geometria.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20053 [Canal %1:] Eixo %2 DRF, FTOCON, deslocamento de origem externo não é possível

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: O eixo está sendo posicionado em um modo (p.ex., referenciamento) que não permite qualquer sobreposição de interpolação complementar.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Esperar até que o eixo tenha atingido a sua posição de referência ou interromper a aproximação dos pontos de referência e iniciar novamente o DRF.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20054 [Canal %1:] Eixo %2 índice incorreto para eixo de indexação em JOG

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: 1. O eixo de indexação indicado deverá ser posicionado de forma incremental no modo JOG (para 1 posição de indexação). No entanto, não há mais nenhuma posição de indexação na direção selecionada.

2. O eixo encontra-se na última posição de indexação. No modo incremental foi atingido o limite da área de trabalho ou o limite de fim de curso por software sem que exista uma posição de indexação onde se possa parar.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Corrigir (completar) a lista das posições de indexação através dos dados de máquina

MD10900 $MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_1

MD10910 $MN_INDEX_AX_POS_TAB_1

MD10920 $MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_2

MD10930 $MN_INDEX_AX_POS_TAB_2

ou redefinir os valores para o limite da área de trabalho ou o limite de fim de curso por software.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20055 [Canal %1:] Fuso principal inexistente em modo JOG

Parameters: %1 = Número do canal

Explanation: O eixo indicado deverá ser posicionado como eixo de máquina, no modo JOG, com avanço por rotação, mas no entanto, não foi definido qualquer fuso principal a partir do qual o número real de rotações pudesse ser retirado.

Reaction: Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
Caso o avanço por rotação também deva estar ativo no modo de operação JOG, tem que ser declarado um fuso principal através do dado de máquina específico de canal MD20090 $MC_SPIND_DEF_MASTER_SPIND. Depois deve-se abrir uma tela na área de PARÂMETROS do comando com as sofkeys 'DADOS DE AJUSTE' e 'DADOS JOG', onde se deve selecionar a função G G95. O avanço JOG pode então ser introduzido em [mm/U]. (Se for programado 0 mm/U como avanço JOG, o comando toma o valor de velocidade do MD específico de eixo MD32040 $MA_JOG_REV_VELO ou no caso de avanço rápido MD32050 $MA_JOG_REV_VELO_RAPID).
O avanço por rotação no modo JOG é desativado, ao mesmo tempo que se muda a função G de G95 para G94.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20056 [Canal %1:] Eixo %2 não é possível avanço por rotação devido ao eixo/fuso %3 estar parado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Deverá ser posicionado um eixo em modo JOG com avanço por rotação, no entanto, o fuso/eixo do qual deve ser derivado o valor do avanço está parado.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Colocar em movimento o fuso/eixo do qual deve ser derivado o valor do avanço.

Programm continuation: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

20057 [Canal %1:] Bloco %2 velocidade de rotação do eixo/fuso %3 é menor ou igual a zero

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Foi programado para um eixo/fuso um avanço por rotação, mas não foi programada qualquer velocidade ou o valor programado é menor que ou igual a zero.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
- Corrigir o programa de peça ou,
- Especificar o valor correto do avanço para eixos PLC, na interface VDI,
- Para eixos de oscilação, estabelecer o avanço no dado de ajuste SD43740 $SA_OSCILL_VELO.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20058 [Canal %1:] Eixo %2 avanço por rotação: ilegal fonte de avanço

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Um eixo/fuso está para ser movimentado em avanço por rotação. O eixo/fuso de referência definido no SD 43300 $SA_ASSIGN_FEED_PER_REV_SOURCE refere-se a si próprio. O acoplamento resultante não pode ser efetivado.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: A referencia eixo/fuso deve ser modificada de acordo no SD 43300.

Programm continuation: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

20059 [Canal %1:] Eixo %2 já está ativo devido a %3

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Nome do eixo, número do fuso

%3 = Causa

Explanation: O eixo (eixo de máquina, eixo geométrico ou eixo de orientação) está para ser deslocado no modo de operação "Automático&Jog" (veja MD10735 $MN_JOG_MODE_MASK) utilizando as teclas de direção ou o nônio. Isto não é possível, porque (veja parâmetro 3):

1. o eixo está ativo como fuso de rotação
2. o eixo é um eixo de PLC
3. o eixo está ativo como eixo recíproco assíncrono
4. o eixo está ativo como eixo comando
5. o eixo está ativo como eixo escravo.
6. o quadro se aplica para rotação do sistema de coordenas e um eixo envolvido no movimento requerido do eixo geométrico não está disponível para isso.
7. uma rotação de eixo container foi ativada via link da NCU

Nota: Este alarme identifica um eixo incapaz de se mover em JOG, mas que tenha recebido um comando. Neste caso, a NCK não procederá de acordo com "JOG interno".

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Aguarde o deslocamento do eixo ou aborte com cancelamento de distância a percorrer ou RESET.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20060 [Canal %1:] Eixo %2 não pode ser posicionado como eixo geométrico

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Nome do eixo

Explanation: O eixo não está no momento na condição de 'Eixo geométrico'. Não pode portanto ser posicionado em modo JOG como eixo geométrico.

Se na tela de 'Posição' estiver presente a abreviatura WKS (sistema de coordenadas referido a peça), apenas os eixos geométricos podem ser posicionados através das teclas de direção! Se por outro lado estiver presente a abreviatura MKS (Sistema de coordenadas referido à máquina) todos os eixos de máquina podem ser posicionados através das teclas de direção do painel de comando.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Verificar os passos de operação para saber se de fato os eixos geométricos deverão ser posicionados, do contrário, comutar para eixos de máquina via tecla 'WKS/MKS' no painel de comando.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20061 [Canal %1:] Eixo %2 não pode ser posicionado como eixo de orientação

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Nome do eixo

Explanation: O eixo não é um eixo de orientação e não pode ser, por esse motivo, posicionado como eixo de orientação no modo JOG.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Configure o eixo como eixo de orientação.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20062 [Canal %1:] Eixo %2 está ativo

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: O eixo indicado já é deslocado como eixo de máquina. Por isso que não pode ser operado como eixo geométrico.

O deslocamento de um eixo pode ser realizado em modo JOG através de 2 interfaces diferentes.

1. como eixo geométrico: através da interface específica de canal DB21-30 DBX12.6 / 12.7 (teclas de deslocamento -/+)

2. como eixo de máquina: através da interface específica de eixo DB31, ... DBX4.7 / 4.6 (teclas de deslocamento Mais/ Menos)

Com o painel standard de comando da máquina não é possível operar simultaneamente um eixo como eixo de máquina e eixo geométrico!

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Não iniciar o movimento como eixo geométrico até que o movimento de posicionamento como eixo de máquina tenha sido concluído.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20063 [Canal %1:] Eixo %2 movimentação de eixos de orientação sem transformação não é possível

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Nome do eixo

Explanation: Procurou-se posicionar um eixo de orientação no modo JOG sem transformação de orientação ativa.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Ligar a transformação de orientação.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20064 [Canal %1:] Eixo %2 Não é permitida a seleção de vários eixos com ângulo de cone ativo.

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Com o ângulo de cone ativo, em um determinado momento, somente pode ser deslocado um eixo geométrico no modo de operação JOG através de teclas de deslocamento. Um deslocamento simultâneo de um eixo geométrico também não é permitido como eixo de máquina.

Reaction: NC não está pronto.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Remedy: Partida do eixo geométrico somente quando o movimento de deslocamento do outro eixo geométrico ou eixo de máquina for concluído.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20065 [Canal %1:] Fuso mestre não definido para os eixos de geometria no modo de operação JOG

Parameters: %1 = Número do canal

Explanation: O eixo indicado deve ser deslocado como eixo de geometria no modo de operação JOG, com avanço rotativo, mas não há nenhum fuso mestre definido onde o número de rotações real pode ser obtido.

Reaction: Reação local ao alarme.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Se o avanço de rotação também deverá estar ativo no modo de operação JOG, então deverá ser declarado um fuso--mestre através do dado de máquina MD20090 $MC_SPIND_DEF_MASTER_SPIND específico de canal. Depois deverá ser aberta uma tela na área de operação "PARÂMETROS" com as softkeys "DADOS DE AJUSTE" e "DADOS JOG" onde é selecionada a função G95. O avanço JOG pode ser especificado em [mm/rot.]. (Se for especificado 0 mm/rot. para o avanço JOG, o comando incorpora o valor do dado de máquina MD32050 $MA_JOG_REV_VELO específico de eixo ou na sobreposição de avanço rápido MD32040 $MA_JOG_REV_VELO_RAPID).

O avanço de rotação é desativado no modo JOG quando a função G95 é passada para G94.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20070 [Canal %1:] Eixo %2 limite de fim de curso por software %3 posição final programada %4

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número de eixo

%3 = "1+" ou "1-" para chaves fim de curso de software 1, "2+" or "2-" para chaves fim de curso de software 2,

%4 = Posição final programada

Explanation: O eixo é deslocado como um eixo de posicionamento concorrente pelo PLC para a posição limite. A posição de destino está atrás do respectivo fim de curso de software. Não há deslocamento.

Com uma mensagem adicional ao alarme 20140, o eixo e deslocado como um eixo de comando.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Por favor, informe o pessoal ou o departamento de service autorizado. Especificar uma posição de destino menor. Modificar o MD de fim de curso por software. Se necessário, ativar outros fins de curso de software. Recue o eixo via JOG.

Programm continuation: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

20071 [Canal %1:] Eixo %2 limite da área de trabalho %3 posição final %4

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número de eixo

%3 = '+' ou '-'

%4 = Posição final programada

Explanation: O eixo indicado é movimentado como "eixo de posicionamento concorrente" para a posição programada e é invadida a respectiva limitação de área de trabalho ativa do eixo. Não ocorre nenhum deslocamento.

Como mensagem adicional ao alarme 20140 o eixo é deslocado como eixo de comando.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: - Especificar uma posição de destino menor.

- Desativar limitação da área de trabalho.
- Ajuste a limitação da área de trabalho diferentemente.
- Recue o eixo em JOG.

Programm continuation: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

20072 [Canal %1:] Eixo %2 não é um eixo de indexação

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número de eixo

Explanation: O eixo indicado é operado como 'eixo de posicionamento concorrente'. A sua posição desejada foi parametrizada no FC INDEX-AXIS como número de posição de indexação, porém o eixo não é um eixo de indexação.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Utilizar o FC EIXO-POS para eixos lineares e circulares ou declarar o eixo como eixo de indexação. Dados de máquina correspondentes para declaração de eixo de indexação:
MD30500 $MA_INDEX_AX_ASSIGN_POS_TAB
MD10900 $MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_1
MD10910 $MN_INDEX_AX_POS_TAB_1
MD10920 $MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_2
MD10930 $MN_INDEX_AX_POS_TAB_2

Programm continuation: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

20073 [Canal %1:] Eixo %2 não pode ser reposicionado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de eixo

Explanation: O eixo de posicionamento concorrente não pode ser posicionado, uma vez que já foi reiniciado através da interface VDI e ainda está ativo. Não se realiza qualquer movimento de reposicionamento, o movimento ativado pela interface VDI permanece sem ser influenciado.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Nenhuma.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20074 [Canal %1:] Eixo %2 posição incorreta de indexação

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Para um eixo de posicionamento concorrente que foi declarado como eixo de indexação foi indicado pelo PLC um n.º de ponto que não está disponível na tabela.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Controlar o número do eixo de indexação pré-definido pelo PLC e, se necessário, corrigir. Caso o número de eixo de indexação não estiver de acordo e o alarme esteja baseado em uma tabela de posições de indexação ajustada de forma muito curta, então deve-se controlar os dados de máquina para declaração de eixo de indexação:
MD30500 $MA_INDEX_AX_ASSIGN_POS_TAB
MD10900 $MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_1
MD10910 $MN_INDEX_AX_POS_TAB_1
MD10920 $MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_2
MD10930 $MN_INDEX_AX_POS_TAB_2

Programm continuation: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

20075 [Canal %1:] Eixo %2 oscilação não é possível no momento

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de eixo

Explanation: O eixo não pode no momento executar qualquer movimento de oscilação, porque ele já se encontra em processo de posicionamento, p.ex., no modo JOG.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Terminar o outro movimento de posicionamento.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20076 [Canal %1:] Eixo %2 alteração do modo de operação não é possível durante movimento de oscilação

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de eixo

Explanation: O eixo está executando um movimento oscilatório. A alteração do modo de operação não é possível, porque a oscilação não é permitida no modo selecionado.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Não ativar uma alteração de modo desse tipo. Deixar que o PLC controle o eixo e no programa de intertravamento, assegurar-se que o eixo termine o movimento oscilatório antes de uma alteração de modo de operação.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20077 [Canal %1:] Eixo %2 posição programada %4 situa-se além do limite de fim de curso de software %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de eixo
%3 = '+' ou '-'
%4 = Posição de destino

Explanation: O eixo está sendo operado como eixo de oscilação e a posição final (posição de inversão ou posição final) situa-se além do respectivo limite de fim de curso por software. O eixo não foi movimentado.

Reaction: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Especificar uma posição final mais próxima.
Alterar o MD de limite de fim de curso por SW.
Ativar eventualmente outro limite de fim de curso do SW.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20078 [Canal %1:] Eixo %2 posição programada %4 situa-se além do limite da área de trabalho %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de eixo
%3 = '+' ou '-'
%4 = Posição de destino

Explanation: O eixo está sendo operado como eixo de oscilação e a posição final (posição de inversão ou posição final) situa-se além do respectivo limite da área de trabalho. O eixo não movimentou.

Reaction: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Indicar uma posição final menor.
Desativar a demarcação do campo de ação.
Regular de outro modo a demarcação do campo de ação.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20079 [Canal %1:] Eixo %2 Percurso de oscilação %3 <= 0

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de eixo
%3 = Comprimento

Explanation: O eixo está sendo posicionado como eixo de oscilação e a distância a percorrer é menor que ou igual a zero, p.ex., ambos os pontos de inversão encontram-se em posição idêntica, um ponto de inversão foi deslocado em sentido oposto ao sentido do pêndulo ultrapassando o outro ponto de inversão. Não ocorreu nenhum movimento.

Reaction: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Indicar a posição final correta (posição de inversão, posição final).

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20080 [Canal %1:] Eixo %2 manivela eletrônica não foi parametrizada para correção de avanço

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de eixo

Explanation: Não foi configurado nenhum nônio para o eixo indicado após a sobreposição de movimento pelo nônio ter sido iniciado, no modo automático. Se o identificador do eixo não estiver presente no alarme com sobreposição de velocidade ativa FD>0, significa que o primeiro eixo geométrico não foi definido no canal. Neste caso, o bloco é executado sem a interferência do nônio.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Caso se pretenda uma interferência do nônio nas trajetórias e deslocamentos do eixo, será necessário ativar um nônio.

Programm continuation: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

20081 [Canal %1:] Eixo %2 posição de frenagem não pode ser aceita como nova posição de reversão

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de eixo

Explanation: Na inversão externa de oscilação, a posição de frenagem não pode ser assumida como posição de inversão,
pois está ativa uma alteração do ponto de inversão com a manivela ou tecla JOG.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Cancele o sinal VDI "Troca do ponto de reversão" e o selecione novamente
- com "Reversão de reciprocação via fonte externa" ou
- alterando o ponto de reversão por meio do nônio ou
- alterando o ponto de reversão por meio da tecla JOG.

Programm continuation: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

20082 [Canal %1:] Eixo %2 limite da área de trabalho específico do sistema de coordenadas %3 posição final %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de eixo
%3 = '+' ou '-'
%4 = Posição final

Explanation: O eixo indicado é operado como "eixo de posicionamento concorrente" e o respectivo limite de área de trabalho específico de coordenadas que está ativo do eixo foi violado. Não é executado nenhum deslocamento.
O eixo é deslocado como eixo de comando com uma mensagem adicional ao alarme 20140.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: - Especificar uma posição de destino menor.
- Desativar limitação da área de trabalho.
- Ajuste a limitação da área de trabalho diferentemente.
- Recue o eixo em JOG.

Programm continuation: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

20083 [Canal %1:] Eixo %2 A posição programada %4 está atrás do limite de área de trabalho específico de coordenadas %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de eixo
%3 = '+' ou '-'
%4 = Posição final

Explanation: O eixo é deslocado como eixo de movimento alternado e a posição de destino (posição de inversão ou posição final) está atrás do respectivo limite de área de trabalho específico de coordenadas. Não é executado nenhum deslocamento.

Reaction: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Indicar uma posição final menor.
Desativar a demarcação do campo de ação.
Regular de outro modo a demarcação do campo de ação.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20085 [Canal %1:] Nônio de contorno: direção de deslocamento ou sobrepassagem não permitida do início do bloco

Parameters: %1 = Número do canal

Explanation: Deslocamento ao longo do percurso ocorre com o nônio de contorno no sentido contrário da direção de posicionamento programada e o ponto inicial da trajetória no começo de bloco foi atingido.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Girar o nônio em sentido contrário.

Programm continuation: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

20090 Eixo %1 ativação do limite fixado não é possível. Verificar a linha de programa e os

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: 1) A função "deslocamento para o limite fixo " foi programada com FXS[AX]=1, mas o eixo (ainda) não a contempla. Verificar o dado de máquina MD37000 $MA_FIXED_STOP_MODE. Esta função não está disponível para eixos gantry e eixos simulados.
2) Com a seleção, não foi programado nenhum movimento para o eixo AX. AX é um denominador de eixo de máquina.
3) É sempre necessário programar um movimento de deslocamento, no bloco de seleção, para o eixo/fuso para o qual a função "deslocamento para o limite fixo " foi ativado.
O alarme pode ser configurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Remedy: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
- Verificar o tipo de eixo.
- Verificar MD37000 $MA_FIXED_STOP_MODE
- Falta um movimento de eixo no bloco de aproximação?

Programm continuation: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

20091 Eixo %1 não atingiu o limite-fixo

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Ao tentar um deslocamento para um limite fixo, a posição final programada foi atingida ou o movimento de posicionamento foi interrompido. O alarme pode ser cancelado através do dado de máquina MD37050 $MA_FIXED_STOP_ALARM_MASK.
O alarme pode ser configurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (Canal não está pronto para operar).

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Remedy: Corrigir o programa de peças e a configuração:
- O bloco de posicionamento foi interrompido?
- Se a posição do eixo corresponder à posição final programada, deve-se corrigir a posição final.
- Se a posição final programada se encontrar na peça, tem que se verificar o critério de ativação.
- O desvio do contorno que conduz à ativação foi dimensionado com valor muito grande? O limite de torque foi dimensionado com valor muito elevado?

Programm continuation: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

20092 Eixo %1 modo deslocamento para limite fixo ainda está ativo

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Procurou-se mover o eixo enquanto ele se encontra no limite ou enquanto o cancelamento da função ainda não foi concluído.
O alarme pode ser configurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (Canal não está pronto para operar)

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Remedy: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
Verificar os seguintes pontos:
- O eixo no limite fixo também é comandado através de um movimento de posicionamento de eixos geométricos?
- Ocorreu uma seleção apesar do eixo se encontrar parado no limite?
- O processo de desativação foi interrompido com RESET?
- O PLC comutou os sinais de reconhecimento?

Programm continuation: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

20093 Eixo %1 foi ativada a monitoração de parada, no ponto final do limite fixo

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: A posição do eixo encontra-se fora da janela de parada, desde a seleção efetuada.
O alarme pode ser configurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (Canal não está pronto para operar)

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Remedy: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
- Verificar os componentes mecânicos, ex. limitador danificado? A peça a ser segurada se soltou?
- A janela de posição para a monitoração de parada é muito pequena (MD37020 $MA_FIXED_STOP_WINDOW_DEF) (SD43520 $SA_FIXED_STOP_WINDOW). Valor padrão é de 1 mm em cada caso.

Programm continuation: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

20094 Eixo %1 modo deslocamento para limite fixo foi interrompido

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: A função foi interrompida. Possíveis causas:
- Devido à ocorrência de um bloqueio de impulsos, o torque não pode ser mantido por mais tempo.
- O PLC removeu as confirmações.

O sistema variável $VA_FXS_INFO contém informações adicionais a respeito do motivo pelo qual a função foi cancelada.
O alarme pode ser configurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (Canal não está pronto para operar)

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Remedy: Verifique se
- Há um bloqueio de impulsos vindo da fonte regenerativa ou do PLC?
- Foram cancelados os bits de confirmação pelo PLC, apesar da NCK não ter exigido qualquer desativação?

Leia o sistema variável $VA_FXS_INFO e interprete as informações adicionais.

Programm continuation: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

20095 Eixo %1 torque ilegal, torque atual %2

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

%2 = Torque atual quando da seleção de teste de freio

Explanation: O torque atual quando da seleção do teste de freio não pode ser mantido com esta parametrização.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Verificar a parametrização para a funcionalidade teste de freio:

- O torque para o contra-peso, no dado de máquina de acionamento MD 1192 deve corresponder aproximadamente ao torque atual de frenagem. O valor do torque atual é mostrado no texto de alarme.
- O torque fornecido para o contra-peso no dado de máquina do acionamento p1532 deve ser aproximadamente o mesmo que o torque atual de frenagem. O torque atual de frenagem é visualizado no texto de alarme.
- O torque ajustado para o teste de freio MD36966 $MA_SAFE_BRAKETEST_TORQUE deve ser maior que o torque de frenagem.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20096 Eixo %1 teste de freio falhou, inf. adicional %2

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

%2 = Informação do erro baseado em $VA_FXS_INFO

Explanation: O teste de freio detectou um problema. Em "informações adicionais" há maiores detalhes sobre as causas deste alarme. A explicação pode ser encontrada na documentação sobre a variável de sistema $VA_FXS_INFO

Informações Adicionais:

0: Nenhuma informação adicional está disponível.

1: O eixo não é de PLC nem eixo auxiliar.

2: Posição final encontrada, movimento completo.

3: Interrompido por um NC RESET (tecla reset).

4. Movido para fora da janela de monitoração.

5. Redução de torque rejeitada pelo acionamento.

6. O PLC cancelou as habilitações.

7: O Parâmetro p2003 do SINAMICS é zero, ou telegrama sem dados do torque.

Reaction: Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Verifique as condições adicionais do teste de freio, veja "informações adicionais.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20097 Eixo %1 direção incorreta de deslocamento para teste de freio

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Devido a direção de deslocamento selecionada, o teste de freio para o torque de carga atual é executado com um torque incorreto.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy:

- Execute o teste de freio para a outra direção de deslocamento.
- Ajuste melhor o MD 1192 de acionamento para a atual faixa de peso. O alarme ocorrerá somente se o torque atual desviar mais que 5% do valor do MD1192, quando o freio for liberado.
- Ajustar o parâmetro de acionamento p1532 para o raio do peso atual. O alarme irá ocorrer apenas se o torque atual divergir do parâmetro p1532 mais de 7.5% do MD36966 $MA_SAFE_BRAKETEST_TORQUE quando o freio for liberado.
- Ativar a determinação automática do torque de carga no início do teste de freio via MD36968 $MA_SAFE_BRAKETEST_CONTROL, Bit 0 = 1.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20120 Eixo %1: excesso de relações definidas para compensação de erro cruzado

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Compensação interpolada com tabelas. Para cada eixo, o número máximo de relações de compensação definidas não podem ser maior que a quantidade de eixos que existem no sistema. Com este alarme a compensação interpolada do eixo é automaticamente desligada.

Reaction: Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Verificar os parâmetros das tabelas $AN_CEC_OUTPUT_AXIS e corrigir e/ou desligar uma ou mais tabelas (SD41300 $SN_CEC_TABLE_ENABLE).

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20121 Eixo %1: Erro de configuração na tabela de compensação %2

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

%2 = Tabela de compensação

Explanation: Compensação interpolada com tabelas. Os valores da tabela indicada não são permitidos. Como variáveis do sistema são válidas $AN_CEC_MAX >= $AN_CEC_MIN e $AN_CEC_STEP != 0. Esta tabela é desligada automaticamente.

Reaction: Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Verificar e corrigir os dados característicos da tabela de compensação. Se o erro não puder ser encontrado, o alarme pode ser suprimido desligando a tabela ($SN_CEC_TABLE_ENABLE) ou desligando a compensação no eixo ($MA_CEC_ENABLE).

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20122 Tabela para compensação de erro cruzado %1:

Parameters: %1 = Tabela de compensação

Explanation: Compensação interpolada com tabelas. Atribuição dos eixos de entrada ou saída indicada na tabela não é permitida. $AN_CEC_INPUT_AXIS e $AN_CEC_OUTPUT_AXIS != 0 aplicar ao sistema de variáveis e ambas devem se referir a eixos válidos. Esta tabela é desligada automaticamente.

Reaction: Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Verificar e corrigir a parametrização de eixos na tabela de compensação. Se o erro não puder ser encontrado, o alarme pode ser suprimido desligando a tabela ($SN_CEC_TABLE_ENABLE) ou desligando a compensação no eixo ($MA_CEC_ENABLE).

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20123 Eixo %1 parametrização com diferentes eixos de saída na tabela para compensação de erro cruzado a ser multiplicado

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Compensação interpolada com tabelas. As duas tabelas cujas saídas deverão ser multiplicadas umas pela outra têm diferentes eixos de saída configurados à elas. A compensação neste eixo automaticamente cancelada.

Reaction: Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Verificar e corrigir os dados característicos das tabelas de compensação ($AN_CEC_OUTPUT_AXIS e $AN_CEC_MULT_BY_TABLE).

Se o erro não puder ser encontrado, o alarme pode ser suprimido desligando a compensação no eixo ($MA_CEC_ENABLE) ou nas tabelas ($SN_CEC_TABLE_ENABLE).

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20124 Eixo %1 soma dos valores de compensação está sendo limitada

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: A soma dos valores de compensação de todas as tabelas atribuídas ao eixo excedeu o valor limite MD32720$MA_CEC_MAX_SUM e teve que ser limitada. Como resultado podem ocorrer erros de contorno.

Reaction: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Verificar os dados característicos das tabelas de compensação que foram atribuídas ao eixo.
Verificar as curvas características nas tabelas ($AN_CEC).

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20125 Eixo %1: variação muito rápida do valor de compensação

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: O valor de compensação alterou-se mais rápido do que o que foi permitido em MD32730 $MA_CEC_MAX_VELO. Este teve que ser temporariamente limitado. O percurso faltante é recuperado posteriormente, no entanto, erros de contorno podem ter ocorrido.

Reaction: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Verificar os dados característicos das tabelas de compensação que foram atribuídos ao eixo.
Verificar as curvas características nas tabelas ($AN_CEC). Possivelmente um dos eixos de entrada também se moveu mais rápido do que o previsto.

Programm continuation: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

20130 [Canal %1:] Monitoração do túnel de contorno

Parameters: %1 = Número do canal

Explanation: A ponta da ferramenta abandonou o túnel formado em volta do contorno programado, ou seja, a distância entre a ponta da ferramenta e o contorno programado foi maior que o indicado no MD21050 $MC_CONTOUR_TUNNEL_TOL.
O alarme pode ser configurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (Canal não está pronto para operar).

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Remedy: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Verifique os seguintes pontos:
1. A máquina está trabalhando em ordem ? Isto é, o alarme não foi ativado devido a dificuldade de movimento do eixo, quebra de ferramenta ou colisão?
2. Se a máquina estiver em ordem, reduzir a velocidade ou melhorar os ajustes do acionamento.
3. Aumentar eventualmente o túnel e observar o erro via saída analógica para melhor determinar sua causa.

Programm continuation: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

20138 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; o deslocamento do eixo de comando %4 não é possível

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Nome do eixo

Explanation: O eixo que deve ser cruzado por uma ação sincrona não está disponível.
As seguintes causas são possíveis:
- O eixo está sendo ou será cruzado pelo programa NC.
Este movimento também pode ser feito indiretamente através do modo de curso contínuo ou quadro ativo.
- Um movimento sobreposto está ativo para o eixo.
- O eixo está ativo como um eixo subsequente de um acoplamento.
- Uma compensação interpolar, como uma compensação de temperatura, está ativa para o eixo.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20139 [Canal %1:] Bloco %2 movimento-ação síncrona: %3 marca inválida

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID

Explanation: Ativar ou desativar uma marca em movimento de ação síncrona não é permitido.
Causas possíveis:
SETM(): Número máximo de marcas excedido; marca já foi ativada.
CLEARM(): A marca especificada não está dentro da faixa de valores permitida.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: SETM(): utilize marcas dentro da faixa de valores; não ative marcas novamente.
CLEARM(): utilize marcas dentro da faixa de valores.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20140 [canal %1:] Deslocamento do eixo de comando %2; veja o alarme de NC %3, parâmetro %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Eixo
%3 = Alarme NC
%4 = Parâmetros adicionais

Explanation: Um alarme de NC foi detectado para o eixo de comando, que deve ser posicionado a partir da ação síncrona. O alarme de NC é indicado por um alarme da MMC no 3.° parâmetro. Caso haja alguma informação adicional, será fornecida em um 4° parâmetro.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Veja informações de ajuda dos alarmes adicionais.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20141 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; o eixo %4 possui um tipo de eixo inválido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Nome do eixo

Explanation: O comando solicitado não é permitido no atual status do eixo ou do fuso. O alarme ocorrerá no caso de comandos de eixos (POS, MOV), comandos para o fuso vindo de ações síncronas de movimento (M3/M4/M5, SPOS), movimento acoplado (TRAILON, TRAILOF) e acoplamento de valor de comando (LEADON, LEADOF).

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Primeiro parar o eixo ou desativar o acoplamento, a seguir selecionar o novo status.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20142 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; eixo de comando %4: a rotação do contentor de eixos já se encontra liberada

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Nome do eixo

Explanation: A instrução de ação síncrona não é permitida para um fuso habilitado para a rotação do container de eixos. O alarme só ocorrerá se o fuso for passado para uma outra NCU.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Transmitir a instrução de ação síncrona antes da habilitação da rotação do container de eixos ou após o término da rotação (depende da aplicação).

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20143 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; o eixo de comando %4 não pode ser iniciado, pois ele é controlado pelo PLC

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Nome do eixo

Explanation: Ocorreu uma tentativa de comandar um eixo por meio de uma ação síncrona modal ou não modal. Este comando não é possível porque o eixo está sendo controlado pelo PLC.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Finalizar o controle do eixo pelo PLC retornando seu controle para o canal, ou iniciar o controle do eixo por meio de uma ação síncrona estática.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20144 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; o acesso à variável de sistema não é possível

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID

Explanation: Com a utilização de variáveis de sistema, é assumido que uma operação de leitura/escrita possa acessar aos dados necessários com êxito. Em caso de acessos a valores atuais de encoder ou entradas/saídas digitais o resultado depende da disponibilidade dos respectivos componentes de hardware. Se um acesso dentro das ações síncronas não fornecer qualquer valor válido, aparecerá o alarme 20144. Fora das ações síncronas o processo de leitura/escrita leva a uma parada do processamento do bloco até a aquisição dos valores. Na sequência o processamento de bloco é retomado.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Antes de ler/escrever variáveis de sistema assegurar-se que é possível acessar os componentes de hardware necessários.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20145 [Canal %1:] Bloco %2 ação síncrona de movimento: %3 erro aritmético

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID

Explanation: No cálculo de uma expressão aritmética para uma ação síncrona de movimento ocorreu um estouro (p.ex. divisão por zero).

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Corrigir o termo incorreto da expressão.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20146 [Canal %1:] Bloco %2 ação síncrona de movimento: %3 excedeu-se nível de encadeamento

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID

Explanation: Para o cálculo de expressões aritméticas em ações síncronas de movimento utiliza-se uma pilha de operandos com tamanho fixamente ajustado. No caso de termos muito complexos pode ocorrer um estouro desta pilha.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Corrigir o termo incorreto da expressão.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20147 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; o comando %4 não permite ser executado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Comando de programa

Explanation: Um dos comandos de bloco da ação síncrona não é executável, p.ex. um reset na própria ação síncrona não é permitido.
Medição nível 2
- Versões especiais não permitem medições em uma ação síncrona
- MEASA foi programado dentro de uma ação síncrona
- Medição já está ativa
- Erro de programação (veja alarme 21701)

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Modificar a ação síncrona.
Medição nível 2
Execute a tarefa de medição a partir de um programa de NC primeiramente, para aumentar a capacidade de diagnóstico. Somente a inclua na ação síncrona quando não houver qualquer erro sendo indicado.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20148 [Canal %1:] Bloco %2 Ação síncrona de movimento: %3 erro interno %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Número do erro

Explanation: Um erro interno ocorreu durante um processamento de uma ação síncrona. O código de erro é enviado para auxílio ao diagnóstico. O código deve ser anotado e reportado ao fabricante da máquina.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Modificar a ação síncrona.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20149 [Canal %1:] Bloco %2 ação síncrona de movimento: %3 Índice %4 é ilegal

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Índice

Explanation: Ao acessar uma variável na ação síncrona de movimentos foi utilizado um índice inválido. Um índice é apresentado.
Exemplo: ... DO $R[$AC_MARKER[1]] = 100
O erro ocorre quando o marcador 1 tiver um valor maior do que o número máximo de parâmetros R permitidos.
Módulo PROFIBUS/PROFINET:
Foi utilizado um índice de campo Slot / I/O inválido durante a leitura e gravação dos dados.
Causa:
1.: Índice de campo Slot / I/O >= número máx. disponível de campos Slot / I/O.
2.: O índice de campo Slot / I/O faz referência a um campo Slot / I/O que não foi configurado.
3.: O índice de campo Slot / I/O faz referência a um campo Slot / I/O que não foi habilitado para variável de sistema.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Utilizar um índice válido.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20150 [Canal %1:] Gerenciamento de ferramentas : PLC finalizou o comando interrompido

Parameters: %1 = Número do canal

Explanation: Indicação de que o PLC concluiu um comando interrompido (com mensagem de alarme) do gerenciamento de ferramentas - troca de ferramentas.

Reaction: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Somente informativo.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20160 [Canal %1:] Gerenciamento de ferramentas : PLC pode finalizar apenas comandos incorretamente interrompidos

Parameters: %1 = Número do canal

Explanation: Indicação de que o PLC desejou interromper um comando atualmente ativo do gerenciamento de ferramentas (troca de ferramentas); ou que não há qualquer comando ativo a ser interrompido. NCK recusou porque o status do canal indica 'ativo' (neste caso não é permitido interromper), ou 'reset' (neste caso não há nada a interromper).

Reaction: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Somente informativo.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20170 [Canal %1:] Configuração ilegal para $AC_FIFO

Parameters: %1 = Número do canal

Explanation: A estrutura da variável FIFO MD28260 $AC_FIFO1 - $AC_FIFO10 determinada pelos dados de máquina MD28262 $MC_NUM_AC_FIFO, $MC_START_AC_FIFO, MD28264 $MC_LEN_AC_FIFO, MD28266 $MC_MODE_AC_FIFO não pode ser armazenada no campo de parâmetros R definido em MD28050 $MC_MM_NUM_R_PARAM.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Aumentar a quantidade de parâmetros R ou reduzir os elementos FIFO.
MD28050 $MC_MM_NUM_R_PARAM = MD28262 $MC_START_AC_FIFO + MD28260 $MC_NUM_AC_FIFO + (MD28264 $MC_LEN_AC_FIFO + 6)

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

20200 [Canal %1:] Número do fuso inválido %2 na correção geométrica precisa da ferramenta

Parameters: %1 = Número do canal, canal de destino
%2 = Número do fuso

Explanation: Não existe qualquer atribuição de eixo/ fuso, para o fuso indicado no comando PUTFTOC no canal de destino.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Modificar o programa no canal que registra a correção precisa da ferramenta.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20201 [Canal %1:] Fuso %2 sem ferramenta

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do fuso

Explanation: Para que a correção precisa da ferramenta, para a ferramenta que se encontra no fuso possa ser tomada em consideração, tem que estar ativa uma parametrização de ferramenta/fuso. Este não é presentemente o caso para o fuso programado no canal de destino da correção precisa da ferramenta.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: 1. Alterar o programa de usinagem (escrita da correção precisa da ferramenta).
2. Introduzir a parametrização da ferramenta/fuso via programação:
- TMON (monitoração da ferramenta).
- GWPSON (seleção da ferramenta).

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20203 [Canal %1:] Não há ferramenta selecionada

Parameters: %1 = Número do canal

Explanation: Uma correção precisa de ferramenta, para a ferramenta ativa do canal %1, foi introduzida com a instrução PUTFTOC. Porém neste canal não há qualquer ferramenta ativa. Assim, a correção não pode ser efetuada.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Corrigir o programa.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20204 [Canal %1:] Instrução PUTFTOC não é permitida em FTOCOF

Parameters: %1 = Número do canal

Explanation: Foi introduzido via instrução PUTFTOC uma correção precisa de ferramenta para o canal %1. Neste canal a correção precisa da ferramenta não está ativa. FTOCON deve estar ativo no canal de destino do comando PUTFTOC.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Corrigir o programa no canal de usinagem: selecionar FTOCON para que o canal esteja pronto para a recepção do comando PUTFTOC.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20205 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; número de fuso %4 inválido

Parameters: %1 = Número do canal, canal de destino
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Número do fuso

Explanation: No canal de destino não há nenhuma atribuição de eixos de fuso para o fuso indicado.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Alterar o programa.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20210 [Canal %1:] Bloco %3 fuso %2 valores incorretos para retificação centerless

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do fuso
%3 = Número do bloco, label

Explanation: Não foi possível calcular um diâmetro de ferramenta (não foi especificado a rotação para o fuso) para a retificação centerless porque não é permitido neste ponto de entrada. Continua ativo o antigo valor S.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: - Alterar o programa.
- Selecionar novos valores de posicionamento para eixos centerless,
- ou eliminar o cálculo através de G00.

Programm continuation: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

20211 [Canal %1:] Bloco %3 fuso %2 ponto de apoio para além dos limites da área

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do fuso
%3 = Número do bloco, label

Explanation: O ponto de apoio calculado para a retificação centerless situa-se além dos limites da área.
Dados de máquina:
MD21518 $MC_TRACLG_CONTACT_UPPER_LIMIT
MD21520 $MC_TRACLG_CONTACT_LOWER_LIMIT

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: - Verificar as posições dos eixos centerless e os dados de máquina.
- Alterar o programa.
- Selecionar novos valores de posicionamento para eixos centerless
- ou eliminar o cálculo através de G00.

Programm continuation: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

20300 [Canal %1:] Eixo %2 orientação não permitida

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Ao movimentar o eixo de orientação (virtual) indicado, deverá ser ajustada uma orientação de ferramenta a qual a cinemática desta máquina não permite.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Aborte o movimento JOG e especifique uma outra (possível) troca de orientação.

Programm continuation: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

20301 [Channel %1:] orientação sobreposta impossível

Parameters: %1 = Número do canal

Explanation: A orientação sobreposta não pode ser definida nestas cinemáticas da máquina.
A orientação sobreposta especificada por uma ou mais das variáveis do sistema
$AC_OFF_O[i]
$AC_OFF_R[i]
$AC_OFF_LEAD
$AC_OFF_TILT
$AC_OFF_THETA
não pode ser configurado com estas cinemáticas da máquina.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Alteração do programa NC (orientação sobreposta nas ações sincronizadas).

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20302 [Canal %1:] Eixo %2 não pode ser atravessado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: O eixo exibido não pode ser atravessado como um eixo de usinagem em razão de o modo de Retração JOG ter sido selecionado no modo JOG.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Cancele a retração JOG com RESET

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20304 [Canal %1:] Eixo %2 não pode estar em transversal como um eixo geométrico

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Os eixos exibidos não podem estar em transversal como um eixo geométrico. O mesmo é parte de um movimento de retração no modo de retração JOG. O movimento solicitado do eixo geométrico conduziria a uma violação da direção de retarção permitida.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Cancele a retração JOG com RESET

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20306 [Canal %1:] O manual cartesiano transversal não está disponível

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Não é possível o manual cartesiano transversal no modo de retração JOG.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Cancele a retração JOG com RESET

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20308 [Canal %1:] O manual transversal no sistema de coordenadas SZS não está disponível

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Não é possível o manual transversal no sistema de coordenadas SZS no modo de retração JOG.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Cancele a retração JOG com RESET

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20310 [Canal %1:] O eixo transversal à %2 da posição especificada não é possível

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: O eixo exibido não pode ser transversal à posição inserida no modo de retração JOG.
É limitado à posição de interrupção quando a retração JOG foi selecionada.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Posição transversal dentro das posições permitidas

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

21550 [Canal %1:] Eixo %2 movimento fora do limite de hardware não permitido. Causa: %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo
%3 = Causa

Explanation: Foi feita a tentativa de recuar um eixo escravo de um acoplamento de eixo ou um eixo de saída de uma transformação através do eixo mestre ou eixo de entrada de uma transformação. Isto não é permitido na atual situação.
Possíveis causas:
1 sentido de recuo inadmissível
2 acoplamento não sincronizado
3 recuo não permitido para o acoplamento ativo
4 reservado
5 recuo não permitido para a transformação ativa

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Visualização de alarme.

Remedy: Soluções para a causa de erro:
1 Utilize outra direção de movimento
2 Desative o acoplamento e movimente os eixos de forma separada.
3 Desative o acoplamento e movimente os eixos de forma separada.
4 Reservado
5 Desative a transformação e movimente os eixos de forma separada.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

21600 Monitoração para ESR ativa

Explanation: Nenhuma.

Reaction: NC não está pronto.
Visualização de alarme.
Todas as reações ao alarme são atrasadas pelo IPO cycle.

Remedy: A exibição pode ser suprimida com o dado de máquina MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK Bit 16 = 1.

Programm continuation: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

21610 [Canal %1:] Eixo %2 encoder %3 limite de frequência excedido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = String (número do encoder)

Explanation: A freqüência máxima permitida especificada no dado de máquina específico de eixo MD36300 $MA_ENC_FREQ_LIMIT [n] (n ... número de encoder, 1 ou 2) do encoder atualmente ativo (sinal de interface específico de eixo DB31, ... DBX1.5 / 1.6 (sistema de medição da posição 1/2)) foi excedida. A referência do valor real para a posição mecânica de deslizamento pode ter se perdido.

O alarme pode ser reconfigurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).

A frequência máxima permitida para o encoder ativo (V390x0000.2 sinal de interface específica para o eixo) no dado específico de eixo MD36300 $MA_ENC_FREQ_LIMIT [n] (n ... número de encoder, 1 or 2) foi excedido. A referência do valor atual para a posição mecânica de deslizamento deve ter sido perdida.

O alarme pode ser reprogramado em MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto).

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.

Canal não está pronto.

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Canal não está pronto.

Remedy: Verificar o dado MD36300 $MA_ENC_FREQ_LIMIT [n] e o sinal de interface NC/PLC DB31, ... DBX1.5 / 1.6 (sistema de medição de posição 1/2).

Programm continuation: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

21611 [Canal %1:] Foi ativada parada/retrocesso estendido controlado pelo NC

Parameters: %1 = Número do canal

Explanation: Foi ativado 'Parada/retrocesso estendido controlado pelo NC'.

Reaction: O NC comuta para modo follow-up.

Canal não está pronto.

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Todas as reações ao alarme específico de canal são atrasadas com este alarme, visualização de alarme.

Remedy: Reset

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

21612 [Canal %1:] Eixo %2 habilitação resetada, Causa %3

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Nome do eixo, número do fuso

%3 = Causa do alarme

Explanation: Causas do alarme:

0: A causa do alarme não pode ser precisamente determinada.

1: Está faltando o sinal de interface DB31, ... DBX2.1 (Servo ativo)

2: Está faltando o sinal de interface DB31, ... DBX21.7 (Pulso ativo)

3: O sinal de drive DB31, ... DBX93.7 (Impulsos ativos) não está ajustado

4: O sinal de drive DB31, ... DBX93.5 (Drive pronto) não está ajustado

5: Um sinal de drive DB31, ... DBX92.4 (drive autônomo) não segue os pontos de ajuste NC

Um dos sinas de permissão de movimento (por exemplo, "Servo permitido", "Pulso permitido", a seleção estacionamento/ codificador (somente para eixos) ou as ativações específicas do drive permitem que sejam zeradas para o eixo exibido. O alarme pode ser relatado com os eixos de posição, fuso para eixos do grupo geométrico.

Os eixos inseridos na coleção MD específico do canal MD20050 $MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB são vistos como eixos pertencentes ao grupo geométrico. A permissão Servo deve existir para todos os eixos geométricos disponíveis, independentemente de estarem em movimento ou não.

Ocorre em conexão com a função SAFETY: se uma interrupção de teste for executada com eixos conectados, o alarme será emitido se um comando de movimento do grupo ELG estiver pendente durante a interrupção de teste dos seguintes eixos.

Reaction: O NC comuta para modo follow-up.

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Remedy: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.

Controle dos sinais de interface DB31, ... DBX2.1 (habilitação do controlador), DB31, ... DBX21.7 (habilitação de pulsos), controle dos sinais de acionamento DB31, ... DBX93.7 (habilitar pulsos), DB31, ... DBX93.5 (acionamento Ready), p. ex. com a indicação de estado do PLC na área de operação DIAGNÓSTICO. Controle da seleção de encoder (em eixos) assim como dos sinais liberados para controle em função do tipo de acionamento empregado.

No caso de falha do terminal que habilita o acionamento, consulte o cabeamento e o funcionamento do hardware (p. ex. funcionamento de relê) ou de outro procedimento na documentação do acionamento.

Para SAFETY: E emissão da mensagem de erro com acoplamento de valor atual ativo pode ser evitada com o aumento do MD36060 $MA_STANDSTILL_VELO_TOL (o valor padrão é 5mm).

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

21613 Eixo %1 comutação do sistema de medição

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: O sistema de medição deste eixo está sendo comutado.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Nenhuma.

Programm continuation: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

21614 [Canal %1:] Eixo %2 limite de fim de curso de hardware %3 atingido

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Nome do eixo, número do fuso

%3 = String (+, - ou +/-)

Explanation: Na interface NC/PLC foi definido o sinal DB31, ... DBX12.1 / 12.0 (chave fim de curso de hardware Mais/Menos).

Reaction: NC START desabilitado neste canal.

Visualização de alarme.

Remedy: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.

1. Para eixos que já estão referenciados a chave fim de curso de software 1 ou 2 deve ser acionada antes de ser alcançada a chave fim de curso de hardware. Verificar o dado MD36110 $MA_POS_LIMIT_PLUS, MD36100 $MA_POS_LIMIT_MINUS, MD36130 $MA_POS_LIMIT_PLUS2 e MD36120 $MA_POS_LIMIT_MINUS2 e a interface NC/PLC para a seleção DB31, ... DBX12.3 / 12.2 (1ª/2ª chave fim de curso de software Mais/Menos) e, se necessário, corrigir (programa de usuário PLC).

2. Caso o eixo ainda não esteja referenciado, então pode-se afastar o eixo em modo JOG no sentido contrário da chave fim de curso de hardware.

3. Verificar o programa de usuário PLC e a conexão do interruptor com o módulo de entrada do PLC, enquanto o eixo ainda não tiver alcançado a chave fim de curso de hardware.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

21615 [Canal %1:] Eixo %2 passou do movimento ao modo follow-up

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Este eixo foi retirado do movimento e colocado no modo "follow-up", porque a liberação do impulso do acionamento foi resetada.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Remedy: Nenhuma.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

21616 [Canal %1:] Bloco %2 movimento sobreposto na comutação de transformação

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explanation: O movimento sobreposto em BCS (Sistema de coordenadas básico) altera o seu significado através da alteração da transformação e pode conduzir a movimentos de eixo não desejados.

Reaction: Reação local ao alarme.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Remedy: Cancelar o movimento sobreposto.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

21617 [Canal %1:] Bloco %2 transformação não permite deslocamento pelo pólo.

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explanation: O deslocamento comandado passa pelo pólo ou por uma área proibida da transformação.

Reaction: Reação local ao alarme.

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Remedy: Alterar o programa de peças (se o alarme ocorreu em modo AUTO).

Para sair da posição de alarme, a transformação tem que ser desativada (o RESET não é suficiente, já que a transformação ainda permanece ativa).

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

21618 [Canal %1:] A partir do bloco %2 transformação ativa: movimento sobreposto é muito grande

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explanation: A parte correspondente ao movimento sobreposto nos eixos envolvidos na transformação é tão grande que o movimento calculado antecipadamente pelo comando já não corresponde suficientemente às relações reais da interpolação. As singularidades de movimento, a monitoração da área de trabalho e o LookAhead dinâmico possivelmente já não são corretos.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: No caso do movimento sobreposto é necessário observar uma distância de segurança suficientemente grande da trajetória dos pólos e da área limitada de trabalho.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

21619 [Canal %1:] Bloco %2 transformação ativa: movimento não é possível

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explanation: A cinemática da máquina não permite o movimento especificado. Com TRANSMIT, os seguintes pontos podem ser as causas da falha, relacionados a transformação:

Uma área (circular) existe em torno do pólo, onde o posicionamento não é possível. Esta área é estabelecida pelo fato de que o ponto de referência da ferramenta não pode ser deslocado para a região central do pólo. Esta área é definida por:

- o dado de máquina (MD249.. $MC_TRANSMIT_BASE_TOOL_...)

- a compensação ativa de comprimento da ferramenta (veja $TC_DP..).

Onde se a compensação do comprimento da ferramenta será incluída ou não no cáculo depende do plano de trabalho selecionado (G17,..). A máquina para na borda da área onde o deslocamento não é permitido.

Reaction: Reação local ao alarme.

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Remedy: Modificar o programa de peças.

Corrigir a especificação incorreta da compensação do comprimento da ferramenta.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

21620 [Canal %1:] Eixo %2 Rampa de frenagem de emergência ativada

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Uma rampa de frenagem de emergência foi ativada para eixos/spindle especificados.

As seguintes causas são possíveis para ativação da rampa de frenagem de emergência:

Alarme 26052: Velocidade de trajetória para funções auxiliares está muito elevada.

Alarme 1012 : Erro de sistema com ID 550006

Alarme 1016 : Erro de sistema com ID 550003, 550005 e 550010

Com o acoplamento mestre/escravo, o MD30132 $MA_IS_VIRTUAL_AX (o eixo é um eixo virtual) foi configurado.

Solicitação de frenagem com prioridade 13 foi soliictada pelo aplicativo OEM.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Reação local ao alarme.
O NC comuta para modo follow-up.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Por favor, informe o pessoal ou o departamento de service autorizado. Remover ou eliminar a causa do alarme.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

21650 [Canal %1:] Eixo %2 movimento sobreposto não é permitido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Foi solicitado um movimento sobreposto para o eixo indicado, mas não permitido devido ao dado de máquina MD32074 $MA_FRAME_OR_CORRPOS_NOTALLOWED.

Reaction: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Desativar o movimento sobreposto ou alterar o dado de máquina MD32074 $MA_FRAME_OR_CORRPOS_NOTALLOWED.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

21660 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 conflito entre SYNACT:$AA_OFF e CORROF

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo

Explanation: No cancelamento do deslocamento de posição (offset) ($AA_OFF), via instrução de programa CORROF (<eixo>, 'AA_OFF') uma ação síncrona ativa foi detectada, que imediatamente acionou $AA_OFF para o eixo (DO_$AA_OFF [<eixo>]=<valor>). O cancelamento é executado e $AA_OFF não é ativado novamente.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

21665 [Canal %1:] $AA_TOFF apagado

Parameters: %1 = Número do canal

Explanation: Se a posição da ferramenta foi mudada com RESET e uma $AA_TOFF foi ativada durante o RESET, a posição do deslocamento ($AA_TOFF) é apagada.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Modifique o RESET em $AA_TOFF_MODE.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

21670 [Canal %1:] Bloco %2 troca ilegal de direção da ferramenta com $AA_TOFF activo

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Se um deslocamento foi ativado na direção da ferramenta pelo $AA_TOFF[i], nenhum permitido ativar nenhum bloco no qual o deslocamento do eixo [i] é modificado (mudança de plano, troca de ferramenta de corte por ferramenta de torneamento, mudanças na transformação, TRAFOOF, TCARR=0, mudança na geometria do eixo)

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: - Modifique o programa
- Programe TOFFOF()

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

21700 [Canal %1:] Bloco %3 eixo %2 ponta de medição já se encontra deflexionada, flanco não é possível

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Número de bloco

Explanation: A ponta de medição programada com o comando MEAS ou MEAW já foi deflexionada e ativou. Para um posterior processo de medição o sinal da ponta tem que ser cancelada (posição de repouso da ponta de medição).
A indicação do eixo não tem importância no momento, mas uma avaliação específica de eixo foi planejada em um estágio posterior de desenvolvimento.

Reaction: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Verificar a posição de partida da medição e controlar os sinais do sensor de medição na interface PLC DB10 DBX107.0 / 107.1 (apalpador de medição acionado Apalpador 1/Apalpador 2). O cabo e o conector estão em ordem?

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

21701 [Canal %1:] Bloco %3 eixo %2 medição impossível

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Número de bloco

Explanation: Nível de medição 2 (MEASA, MEAWA, MEAC).
A medição programada está com um erro.
Possíveis causas:
- Modo de medição inválido
- Apalpador de medição inválido
- Encoder inválido
- Quantidade de flancos de medição inválida
- Flancos de medição iguais são programáveis apenas no modo 2
- Número Fifo inválido
- A quantidade de Fifos programados não corresponde com a quantidade de apalpadores utilizados na medição.

Outras causas:
Uma medição já está ativa (p. ex. de uma sincronização).

Reaction: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Correção das medições.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

21702 [Canal %1:] Bloco %3 eixo %2 medição interrompida

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Número de bloco

Explanation: O bloco de medição terminou (a posição final programada para o eixo foi atingida), porém a ponta de medição ativa ainda não foi deflexionado.
Medição nível 2 (MEASA, MEAWA, MEAC)
Valores medidos não podem ser convertidos para o sistema de coordenadas referido a peça (zero peça). Os valores medidos do eixo geométrico, programado na tarefa de medição, estão somente disponível no sistema de coordenadas referido a máquina (zero máquina).
Causas:
Nem todos os eixos geométricos são programados nas tarefas de medição. Pelo menos um valor medido não está presente para a conversão de volta ao sistema de coordenadas referido a peça.
Outras causas:
As tarefas de medição programadas para todos os eixos geométricos não são idênticas.
Ao fazer medições sem aperto de mão, dois medidores devem estar disponíveis nos parâmetros do índice p0680 0 e 1.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Verificar os comandos de posicionamento no bloco de medição.
- É necessario em todos os casos de medidor ativado a comutação na posição do eixo especificado?
- Sensor de medição, cabo e conexões, distribuidor, e terminais estão em ordem ?
- O medidor está com os fios corretos e configurado no lado do hardware (p. ex., parâmetros p0488 e p0489 da unidade)?
Programar todos os eixos geométricos explicitamente, ou programar os deslocamentos com a instrução POS[eixo].

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

21703 [Canal %1:] Bloco %3 eixo %2 ponta de medição não se encontra deflexionada, flanco não permitido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Número de bloco

Explanation: O apalpador de medição selecionado não está (!) defletido e por isso que não pode determinar nenhum valor de medição do estado não defletido até o estado defletido.
Medição nível 2 (MEAWA, MEASA, MEAC)
O estado defletido do apalpador de medição, no momento inicial da medição, é idêntico com o primeiro flanco de medição programado. A verificação somente é realizada em modo 2.

Reaction: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: - Verificar a ponta de medição
- Verificar a posição de partida para a medição
- Verificar o programa

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

21740 Valor de saída para saída analógica No. %1 limitado

Parameters: %1 = N.º. da Saída

Explanation: O campo de valores da saída analógica n é limitado através do dado de máquina MD10330 $MN_FASTIO_ANA_OUTPUT_WEIGHT[n].

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Com $A_OUTA[..] = x não programar valores superiores do que os permitidos no respectivo dado de máquina.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

21750 Erro na saída dos sinais de came via temporizador

Explanation: A saída de sinal ativado via MD10480 $MN_SW_CAM_TIMER_FASTOUT_MASK por meio de temporizador de hardware (independente do clock padrão) não funcionou. Causa: ciclo Ipo superior a 15ms.

O alarme pode ser configurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.

Canal não está pronto.

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Canal não está pronto.

Remedy: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Reduzir o ciclo de Ipo (se for possível).

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

21751 Limite de velocidade %2 deg/min no módulo eixo %1 foi excedido (saída de came incorreta)

Parameters: %1 = Eixo, fuso

%2 = Limite de velocidade

Explanation: Saída de came no módulo eixo não pode mais ser assegurada.

Isso é porque:

A velocidade do eixo excede o valor permitido

Cálculo confiável da saída do came no módulo eixo

apenas pode ser assegurado abaixo do limite de velocidade

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: - Reduzir a velocidade de movimentação do eixo

- O alarme pode ser suprimido através de SUPPRESS_ALARM_MASK_2 bit 15

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

21752 Eixo %1 largura mínima do came %3 com valor abaixo da velocidade atual %2

Parameters: %1 = Eixo, fuso

%2 = Limite de velocidade

%3 = Número do came

Explanation: A largura do sinal do came está abaixo do tempo t=50µs e por isso não pode mais ser emitida.
Isto porque:
A largura do sinal de came de t=50µs não deve estar abaixo.
Uma largura de pulso do came configurado e tempo de resposta confiável
em um limite de velocidade para o came (v=s/t). Caso a velocidade limite seja excedida,
o sinal de came será perdido.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: - Reduzir a velocidade de deslocamento do eixo
- Aumentar a largura do came
- Alarme pode ser eliminado com SUPPRESS_ALARM_MASK_2 bit 15

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

21760 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; funções auxiliares programadas em excesso

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID

Explanation: O número de funções auxiliares programadas ultrapassou o número máximo permitido. Pode ocorrer o alarme juntamente com ações síncronas de movimento: o número máximo de funções auxiliares não pode ser ultrapassado no bloco de movimento e nas ações síncronas de movimento.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

21800 [Canal %1:] Valor desejado de peças %2 atingido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Este alarme é ativado através do MD27880 $MC_PART_COUNTER, Bit 1. O número de peças contadas ($AC_ACTUAL_PARTS ou $AC_SPECIAL_PARTS) é o mesmo ou maior que o valor programado para quantidade de peças requisitadas ($AC_REQUIRED_PARTS). Simultaneamente é dado o sinal VDI de canal "Setpoint de peças alcançado". O valor para quantidade de peças contadas ($AC_ACTUAL_PARTS) é resetado, enquanto o valor do $AC_SPECIAL_PARTS é mantido.
Nota:
A comparação nominal-real das peças somente é realizada após o NC-Start.
Para isso é requerida a condição $AC_REQUIRED_PARTS > 0. Com um valor negativo do $AC_REQUIRED_PARTS
todas as contagens de peças ativadas através do MD27880 $MC_PART_COUNTER são congeladas no estado alcançado e a
comparação de valores nominais e reais é descontinuada.

Reaction: NC não está pronto.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Apagar a mensagem de alarme.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22000 [Canal %1:] Bloco %2 fuso %3 troca de gama não permitida em %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do fuso
%4 = Gama velocidade

Explanation: Uma troca de gama para o fuso não será executada, se:
- corte de rosca (G33, G34, G35) estiver ativa
- o fuso estiver ativo como mestre ou escravo em um acoplamento
-o fuso estiver sendo posicionado

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: A faixa de rotação é ajustada antes do passo de usinagem correspondente.
Se for necessário, entretanto, trocar a gama de rotação dentro de uma das funções acima mencionadas, esta função deve ser desligada durante a troca de gama. Corte de rosca é desativada com G1; acoplamento de fuso é desligado com COUPOF; a operação de posicionamento do fuso é cancela com M3, M4 ou M5.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22001 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3: Rampa de frenagem maior que tempo do Stop D. Causa: %4.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo
%4 = Identificação da causa

Explanation: A resposta dinâmica do eixo atual não é suficiente para pará-lo no momento que um Stop D é emitido. As razões especificadas no parâmetro 4 são:
1: MD32300 $MA_MAX_AX_ACCEL muito baixo
2. MD32431 $MA_MAX_AX_JERK muito baixo
3. Redução excessiva da aceleração programada com ACC ou subsequente ao FXST.
4. Redução excessiva de jerk programado com JERKLIMA

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Aumentar MD36953 $MA_SAFE_STOP_SWITCH_TIME_D. Aumentar MD32300 $MA_MAX_AX_ACCEL e MD32431 $MA_MAX_AX_JERK Aumentar a aceleração programada (ACC) ou jerk (JERKLIMA). Corrigir o torque e a aceleração subsequentes ao FXST.
O alarme pode ser eliminado MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 bit 13.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22002 [Canal %1:] Spindle %2: Rampa de frenagem é maior que o tempo de Stop D com redução de gama %3. Causa %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do fuso
%3 = Gama velocidade
%4 = Razão

Explanation: O valor da resposta dinâmica configurado para o spindle não é suficiente para pará-lo no momento do disparo de um Stop D. Parâmetro 3 contém a gama a qual o tempo de frenagem da resposta dinâmica configurada excede o tempo do Stop D. Parâmetro 4 contém o MD correspondente codificado:

10: Resposta dinâmica para controle de velocidade: MD35130 $MA_GEAR_STEP_MAX_VELO_LIMIT, MD35200 $MA_GEAR_STEP_SPEEDCTRL_ACCEL

11: Resposta dinâmica para controle de velocidade: MD35135 $MA_GEAR_STEP_PC_MAX_VELO_LIMIT, MD35210 $MA_GEAR_STEP_POSCTRL_ACCEL. redução da aceleração excessiva programada subsequente ao FXST.

21: Resposta dinâmica para rosqueamento G331, G332: MD35135 $MA_GEAR_STEP_PC_MAX_VELO_LIMIT, MD35212 $MA_GEAR_STEP_POSCTRL_ACCEL2

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Aumentar MD36953 $MA_SAFE_STOP_SWITCH_TIME_D ou reduzir o tempo de frenagem alterando a configuração de resposta dinâmica do fuso. O alarme pode ser eliminado com MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 bit 13.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22005 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; fuso %4, gama de velocidades não configurada

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, número da linha

%3 = Synact ID

%4 = Número do fuso

Explanation: O primeiro bloco de dados de marchas de transmissão está ativo. A marcha de transmissão não foi ajustada no 1º bloco de dados de marchas de transmissão. O número de marchas de transmissão foi configurado no dado de máquina MD35090 $MA_NUM_GEAR_STEPS.

Exemplos para a ocorrência do alarme com 3 marchas de transmissão ajustadas (MD 35090 $MA_NUM_GEAR_STEPS = 3):

* ... O DO M44 ou DO M45 é programado em ações de sincronização para o respectivo fuso

* ... O DO M70 é programado e o dado de máquina MD35014 $MA_GEAR_STEP_USED_IN_AXISMODE é maior que 3.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Remedy: Alterar o programa de peça: Somente podem ser engatadas marchas de transmissão admissíveis que também estão de acordo com o dado de máquina MD35090 $MA_NUM_GEAR_STEPS.

Limitar a configuração M70 (MD 35014 $MA_GEAR_STEP_USED_IN_AXISMODE) no MD35090 $MA_NUM_GEAR_STEPS.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22006 [Canal %1] Bloco %2 Ação do movimento sincrônico %3 Fuso %4 não é possível a mudança no estágio da engranagem.

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, número da linha

%3 = Synact ID

%4 = Número do fuso

Explanation: Uma troca de gama para o fuso não será executada, se:

- corte de rosca (G33, G34, G35) estiver ativa
- o fuso estiver ativo como mestre ou escravo em um acoplamento
-o fuso estiver sendo posicionado

Reaction: NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Remedy: A faixa de rotação é ajustada antes do passo de usinagem correspondente.
Se for necessário, entretanto, trocar a gama de rotação dentro de uma das funções acima mencionadas, esta função deve ser desligada durante a troca de gama. Corte de rosca é desativada com G1; acoplamento de fuso é desligado com COUPOF; a operação de posicionamento do fuso é cancela com M3, M4 ou M5.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22010 [Canal %1:] Bloco %3 fuso %2 o estágio de engrenamento atual é diferente do estágio requisitado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do fuso
%3 = Número do bloco, label

Explanation: A troca de gama requisitada foi concluída. O atual estágio de engrenamento reportado pelo PLC não corresponde ao estágio solicitado pelo NC. Nota: sempre que possível o estágio de engrenamento deverá ser acoplado.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa do PLC.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22011 [Canal %1:] Bloco %3 fuso %2 troca para o estágio de engrenamento programado não é possível

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do fuso
%3 = Número do bloco, label

Explanation: Quando do cancelamento da função 'Avanço de teste' (DryRun), 'Teste de programa' (Program test) e 'Procura via programa de teste' (SearchRunByProgTest), não é possível trocar posteriormente o estágio de engrenamento, no módulo Repos, a um anterior estágio de engrenamento. Este é o caso, se no bloco de cancelamento, o fuso não estiver ativo em controle de velocidade, estiver em segmento, ou envolvido em alguma transformação. A posterior troca de gama com o cancelamento das funções anteriormente mencionadas é evitada zerando o bit 2 do dado de máquina $MA_SPIND_FUNCTION_MASK 35035 SPIND_FUNCTION_MASK.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Alterar no bloco de cancelamento, ou em procura de bloco, no bloco procurado, para o modo de controle de velocidade do fuso (M03, M04, M05, SPCOF). Zerar o bit 2 do dado de máquina MD35035 $MA_SPIND_FUNCTION_MASK.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22012 [Canal %1:] Bloco %2 fuso mestre %3 no modo de simulação.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do fuso mestre

Explanation: No acoplamento não pode ser obtida nenhuma sincronização se o fuso/eixo mestre está no modo de simulação e o fuso/eixo secundário não está neste modo.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Passar o fuso/eixo secundário para o modo de simulação ou não simular o fuso/eixo mestre (MD30130 $MA_CTRLOUT_TYPE). Se o ajuste diferente foi selecionado propositadamente, então o alarme pode ser suprimido com o dado de máquina MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK Bit21 = 1 ou com a programação CP configurando CPMALARM[FAx] bit 3 = 1.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22013 [Canal %1:] Bloco %2 fuso secundário %3 no modo de simulação

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do fuso secundário

Explanation: No acoplamento não pode ser obtida nenhuma sincronização se o fuso/eixo secundário está no modo de simulação e o fuso/eixo mestre não está neste modo.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Passar o fuso/eixo mestre para o modo de simulação ou não simular o fuso/eixo secundário (MD30130$MA_CTRLOUT_TYPE). Se o ajuste diferente foi selecionado propositadamente, então o alarme pode ser suprimido com o dado de máquina MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK Bit21 = 1 ou com a programação CP configurando CPMALARM[FAx] bit 4 = 1.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22014 [Canal %1:] Bloco %2. a dinâmica do fuso mestre %3 e o fuso secundário %4 é muito variável

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

%3 = Número do fuso mestre

%4 = Número do fuso secundário

Explanation: No acoplamento não pode ser obtida nenhuma sincronização se os fusos/eixos variam muito em sua dinâmica. As dinâmicas dependem de muitos ajustes: controle básico feedforward, dados do bloco de parâmetros, primeiro de todos os fatores KV, tempo de balanceamento, etc., modo feedforward e parâmetros de ajuste do feedforward, modo de operação FIPO, filtro jerk e ajustes dinâmico do filtro, DSC ligado/desligado. Para isso também são considerados os seguintes dados de máquina: MD32620 $MA_FFW_MODE, MD32610 $MA_VELO_FFW_WEIGHT, MD33000 $MA_FIPO_TYPE, VEL_FFW_TIME, MD32810 $MA_EQUIV_SPEEDCTRL_TIME, MD32200 $MA_POSCTRL_GAIN, MD32410 $MA_AX_JERK_TIME, MD32644 $MA_STIFFNESS_DELAY_TIME, MD37600 $MA_PROFIBUS_ACTVAL_LEAD_TIME, MD37602 $MA_PROFIBUS_OUTVAL_DELAY_TIME, MD10082 $MN_CTRLOUT_LEAD_TIME

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Utilizar fusos/eixos de mesma dinâmica. Se o ajuste diferente foi selecionado propositadamente, então o alarme pode ser suprimido com o dado de máquina MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK Bit21 = 1 ou com a programação CP configurando CPMALARM[FAx] bit 5 = 1.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22015 [Canal %1:] Bloco %2 fuso escravo %3 Falta de reposta dinâmica para o movimento suplementar

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

%3 = Número do fuso secundário

Explanation: A diferença de movimento do fuso escravo não pode ser executada devido à falta na velocidade. O acoplamento está consumindo toda a resposta dinâmica. O fuso escravo já está girando em sua máxima velocidade. No programa uma paralização completa poderá ocorrer. O alarme pode ser suprimido com o dado de máquina MD 11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK, bit26 = 1 ou com a programação CP através da configuração CPMALARM[FAx] bit 6 = 1.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Reduza a velocidade do fuso mestre

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22016 [Canal %1:] Bloco %2 fuso escravo %3 Fuso na janela de aceleração reduzida

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

%3 = Número do fuso secundário

Explanation: O fuso escravo é comandado através de controle de posição. Movimentos adicionais do fuso escravo não devem ultrapassar os limites lineares do motor utilizado. Em outros casos, desvios de contorno ou alarmes do servo podem aparecer. A monitoração se refere à configuração no dado de máquina MD35220 $MA_ACCEL_REDUCTION_SPEED_POINT. Se a situação é controlada pelo usuário, o alarme pode ser cancelado com o dado de máquina MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK, bit25 = 1 ou com a programação CP através da configuração CPMALARM[FAx] bit 7 = 1.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Utilize acoplamento do tipo VV e safeguard SPCOF para os fusos mestre e escravo

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22018 [Canal %1:] Bloco %2 Eixo-escravo/fuso %3 Monitoração de tempo: 'Sincronismo fino' não alcançado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número de eixo-escravo/fuso

Explanation: Depois de alcançar o sincronismo de setpoint, o tempo até alcançar o sincronismo real será monitorado de modo fino.
Na janela de tempo definida através do MD37240 $MA_COUP_SYNC_DELAY_TIME[0] não foi alcançada a tolerância:
MD37210 $MA_COUPLE_POS_TOL_FINE e MD37230 $MA_COUPLE_VELO_TOL_FINE

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
A relação entre o MD37240 $MA_COUP_SYNC_DELAY_TIME[0] e o MD37210 $MA_COUPLE_POS_TOL_FINE ou o MD37230 $MA_COUPLE_VELO_TOL_FINE deve ser adaptada às condições mecânicas.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22019 [Canal %1:] Bloco %2 Eixo-escravo/fuso %3 Monitoração de tempo: 'Sincronismo aproximado' não alcançado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número de eixo-escravo/fuso

Explanation: Depois de alcançar o sincronismo de setpoint, o tempo até alcançar o sincronismo real será monitorado de modo aproximado.
Na janela de tempo definida através do MD37240 $MA_COUP_SYNC_DELAY_TIME[1] não foi alcançada a tolerância:
MD37200 $MA_COUPLE_POS_TOL_COARSE e MD37220 $MA_COUPLE_VELO_TOL_COARSE

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
A relação entre o MD37240 $MA_COUP_SYNC_DELAY_TIME[1] e o MD37200 $MA_COUPLE_POS_TOL_COARSE ou o MD37220 $MA_COUPLE_VELO_TOL_COARSE deve ser adaptada às condições mecânicas.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22020 [Canal %1:] Bloco %3 Fuso %2 Não atingida posição de mudança do nível de transmissão

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do fuso
%3 = Número do bloco, label

Explanation: Através da configuração do dado de máquina MD35010 $MA_GEAR_STEP_CHANGE_ENABLE[AXn]=2, o fuso é deslocado até a posição armazenada no dadoMD35012 $MA_GEAR_STEP_CHANGE_POSITION[AXn] antes da troca da gama. A posição de troca de gama solicitada não foi alcançada.

Reaction: Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Corrija a sequência no PLC.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22022 [Canal %1:] Bloco %2 fuso %3 Marcha de transmissão %4 esperada para modo de eixo

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Fuso
%4 = Gama velocidade

Explanation: A gama solicitada para o modo de eixo não está engatada.
No MD35014 $MA_GEAR_STEP_USED_IN_AXISMODE existe uma gama configurada onde o fuso deverá encontrar-se em modo de eixo. Durante a mudança do fuso para o modo de eixo é feito o controle desta gama. Neste caso deve-se comparar a gama projetada com a mencionada pelo PLC (sinal de interface NC/PLC DB31, ... DBX16.0. - .2 (Marcha real A até C)).
Este alarme aparece quando estas informações não forem iguais.

Reaction: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Programar M70 antes da passagem para o modo de eixo. Com isso a marcha de transmissão configurada no MD35014 $MA_GEAR_STEP_USED_IN_AXISMODE é engatada automaticamente.
Caso a marcha de transmissão configurada estiver ativa, não será solicitada nenhuma mudança de marcha. O M40 permanece ativo durante toda mudança de marchas de transmissão.
Observar MD20094 $MC_SPIND_RIGID_TAPPING_M_NR.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22024 [Canal %1:] Bloco %2 Spindle %3 rosqueamento: sinal do PLC 'inverter M3/M4' alterado após %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Fuso
%4 = Valor

Explanation: Ao carregar um bloco G331 foi detectado que o sinal de interface NC/PLC DB31, ... DBX17.6 (inversão M3/M4) foi alterado durante a execução do programa de peça. Um alarme foi emitido para evitar a quebra da ferramenta. O valor atual do sinal de interface NC/PLC é apresentado como parâmetro 4.

Reaction: Canal não está pronto.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Uma alteração na interface de sinal do NC/PLC DB31, ... DBX17.6 (inversão M3/M4) durante a execução do programa de peça deve ser evitada.
Caso MD35035 SPIND_FUNCTION_MASK bit 22 estiver setado, o sinal de interface NC/PLC DB31, ... DBX17.6 (inversão M3/M4) não será mais avaliado durante o rosqueamento com G331, g332. O alarme não é mais emitido. Observação! Setar o bit 22 significa uma alteração de função.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22025 [Canal %1:] Bloco %2 Eixo escravo/fuso %3 sincronismo (2): Tolerância fina ultrapassada

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número de eixo-escravo/fuso

Explanation: O sincronismo é monitorado uma vez que o critério de alteração de bloco 'FINE' foi encontrado. O valor do limite 'fino' definido com MD37212 $MA_COUPLE_POS_TOL_FINE_2 foi excedido por uma divergência de sincronismo no valor atual. O alarme pode ser cancelado com MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 bit 12 = 1 ou com a programação CP através da configuração CPMALARM[FAx] Bit8 = 1.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
O fuso/eixo escravo não está apto para seguir o fuso/eixo mestre.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22026 [Canal %1:] Bloco %2 Fuso/eixo escravo %3 sincronismo(2): Tolerância grossa ultrapassada

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número de eixo-escravo/fuso

Explanation: O sincronismo é monitorado uma vez que o critério de alteração de bloco 'COARSE' foi encontrado. O valor do limite 'grosso' definido com MD37202 $MA_COUPLE_POS_TOL_COARSE_2 foi excedido por uma divergência de sincronismo no valor atual. O alarme pode ser cancelado com MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 bit 12 = 1 ou com a programação CP através da configuração CPMALARM[FAx] bit 9 = 1.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
O fuso/eixo escravo não está apto para seguir o fuso/eixo mestre.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22030 [Canal %1:] Bloco %2 fuso escravo %3 Programação inválida

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Fuso

Explanation: Para o fuso sincronizado com acoplamento do tipo VV, um movimento adicional do fuso escravo pode apenas ser programado com M3, M4, M5 e S... Os percursos criados pelas posições não podem ser mantidos com segurança para um acoplamento de velocidade, especialmente se não há o controle de posição. Se a precisão dimensional ou a repetibilidade não são importantes, o alarme podem ser cancelados através do dado de máquina MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK, bit27 = 1

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Utilize fuso síncrono com acoplamento DV ou programe sentido de rotação e velocidade.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22033 [Canal %1:] Bloco %2 Eixo/spindle %3 Diagnóstico 'Correção de sincronismo' %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Eixo/número do fuso
%4 = Diagnóstico

Explanation: Durante o "Correção de sincronismo" ocorreu a seguinte situação:
- Diagnóstico 1: Com o Reset de tecla é finalizado um movimento de correção existente.
- Diagnóstico 2: O movimento de correção foi cancelado.
- Diagnóstico 3: Gravação de valor de correção não permitido. O movimento de correção é parado.
- Diagnóstico 4: O movimento de correção é parado imediatamente. (p. ex. G74 Aproximação do ponto de referência)
- Diagnóstico 5: Retardo do movimento de correção: Valor de aceleração usado por outros movimentos.
- Diagnóstico 6: Retardo do movimento de correção: Velocidade usada por outros movimentos.
- Diagnóstico 7: Retardo do movimento de correção: a velocidade máxima é limitada em 0. Com a causa apresentada pela variável de sistema $AC_SMAXVELO_INFO[n].
- Diagnóstico 8: Retardo do movimento de correção: a aceleração máxima é limitada em 0. Com a causa apresentada pela variável de sistema $AC_SMAXACC_INFO[n].

O dado de máquina MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK ativa este alarme:
- Bit9 = 1 para diagnóstico 1 à 6
- Bit12 = 1 para diagnóstico 7 à 8

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Desativação do alarme com o dado de máquina MD 11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK Bit9 = 0 ou Bit12 = 0.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22035 [Canal %1:] Bloco %2 Eixo-escravo/fuso %3 O valor de correção não pode ser determinado (motivo %4)

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

%3 = Número de eixo-escravo/fuso

%4 = Razão

Explanation: A determinação do valor de correção ($AA_COUP_CORR[Sn]) desejada através do sinal de interface NC/PLC DB31, ... DBX31.6 (acompanhamento da sincronização) não pode ser executada. O valor de correção não pode ser calculado de maneira adequada. Os motivos para isso podem ser:

- Motivo 1: O eixo escravo não é nenhum fuso configurado.
- Motivo 2: O acoplamento tem mais de um eixo mestre ativo.
- Motivo 3: O eixo mestre não é nenhum fuso configurado.
- Motivo 4: O fator de acoplamento (quociente de CPLNUM e CPLDEN) não é 1 nem -1.
- Motivo 5: CPLSETVAL = "cmdvel".
- Motivo 6: Um componente de movimento independente (sinal de interface NC/PLC DB31, ... DBX98.4 = 1) do fuso escravo está ativo.
- Motivo 7: Não existe nenhuma sincronização definida por setpoint no fuso escravo.
- Motivo 8: A sincronização por setpoint teve uma nova queda.
- Motivo 9: O fuso escravo ou o fuso mestre é um eixo Link (NCU_LINK).

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Para os motivos indicados temos as seguintes soluções:

- Motivo 1 até 5: O acoplamento deve ser reconfigurado / reprogramado.
- Motivo 6 e 7: Colocado o sinal de interface NC/PLC DB31, ... DBX31.6 'acompanhamento da sincronização', aguarde até que os sinais de interface NC/PLC sejam DB31, ... DBX99.4 'sincronização em andamento' = 0 e DB31, ... DBX98.4 'movimento sobreposto' = 0.
- Motivo 8: Colocado o sinal de interface NC/PLC DB31, ... DBX31.6 'acompanhamento da sincronização', aguarde até que o eixo/fuso escravo possa acompanhar os valores mestres.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22036 [Canal %1:] Bloco %2 eixo/spindle %3 Correção de sincronismo não é possível(causa %4)

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

%3 = Eixo/número do fuso

%4 = Razão

Explanation: Atualmente a correção de sincronismo desejada não pode ser considerada pelo sinal de interface VDI DB31..,DBX31.6 'Correção de sincronismo' ou através da descrição da variável $AA_COUP_CORR[Sn]. Os motivos para isso podem ser:

- Causa 1: A aproximação do ponto de referência ou a sincronização de marca zero para spindles está ativa.
- Causa 2: Está ativo a eliminação da correção de sincronismo.
- Causa 3: Não é permitido escrever.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Com a definição do sinal de interface VDI DB31..,DBX31.6 'Correção de sincronismo' ou com a descrição da variável $AA_COUP_CORR[Sn], esperar até estarem novamente disponíveis os requisitos de processamento do valor de correção:

- Causa 1: Aproximação do ponto de referência / a sincronização de marca zero completa.
- Causa 2 : Eliminação da sincronização completa de correção.
- Causa 3 : Escrita permitida.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22037 [Canal %1:] Bloco %2 Eixo/spindle %3 'Correção de sincronismo' está sendo ignorado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Eixo/número do fuso

Explanation: O sinal de interface VDI DB31..,DBX31.6 'Correção de sincronismo' está sendo ignorado, pois o sinal de interface VDI DB31..,DBX31.7 'eliminar sincronização de correção' foi atribuído à 1.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Atribuir zero aos dois sinais de interface VDI DB31..,DBX31.7 'eliminar sincronização de correção' e VDI DB31..,DBX31.6 'Correção de sincronismo', antes que o último sinal possa ser alterado para 1 novamente.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22038 [Canal %1:] Bloco %2 Eixo/Spindle %3 'eliminar sincronização de correção' está sendo ignorado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Eixo/número do fuso

Explanation: O sinal de interface VDI DB31..,DBX31.7 'eliminar sincronização de correção' está sendo ignorado, pois o valor atribuído à VDI DB31..,DBX31.6 'Correção de sincronismo' foi alterado para 1.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Atribuir zero aos dois sinais de interface VDI DB31..,DBX31.7 'eliminar sincronização de correção' e VDI DB31..,DBX31.6 'Correção de sincronismo', antes que o último sinal possa ser alterado para 1 novamente.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22040 [Canal %1:] Bloco %3 fuso %2 não está referenciado com marca zero

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Número do bloco, label

Explanation: A posição atual não está referenciada com a posição do sistema de medição (MS), mesmo a referência sendo para este fim.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Corrija o programa da parte NC. Crie uma sincronização de marco zero posicionando e girando (pelo menos 1 revolução) no modo de controle de velocidade ou G74 antes de ativar a função geradora de alarme.

Se isso foi intencionalmente programado, o alarme pode ser contido na correção cíclica com o controle de posição já ativado com os seguintes e fuso(s) principal(s) por MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK bit21 = 1 ou por programação CP com CPMALARM[FAx] bit10 = 1 (no qual FAx = fuso seguinte).

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22045 Bloco %2 fuso/eixo %3 não disponível no canal %1, porque está ativo no canal %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Número do canal no qual atualmente está ativo o fuso/eixo

Explanation: O fuso/eixo indicado é requerido para a correta execução de uma função no canal %1, porém o fuso/eixo está atualmente ativo no canal %4. Esta situação só pode ocorrer com a troca de eixos.

Cenário do problema: Foi programado um acoplamento com fusos sincronizados. O fuso/eixo mestre não se encontra, no momento do acoplamento, no canal para o qual foi programado o acoplamento (COUPON).O fuso/eixo mestre pode ser comandado através do FC18 ou por ações síncronas. No caso do FC18, o fuso/eixo mestre deve estar configurado no canal que ativar o acoplamento. Após ter terminado o comando via FC18 o fuso/eixo mestre não deve ser configurado via PLC, a um outro canal, enquanto o acoplamento estiver ativo (sinais de interface VDI).

Reaction: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: - Inserir no programa de peça, antes de ativar o acoplamento, um GET para o fuso/eixo mestre ou
- Configurar o fuso/eixo mestre via PLC ao canal que liga o acoplamento.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22050 [Canal %1:] Bloco %3 fuso %2 Não há transição da regulação do número de rotações para a regulação da posição

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Número do bloco, label

Explanation: - Foi programada uma parada orientada para fuso (SPOS/SPOSA) ou o fuso foi comutado para controle de posicionamento via SPCON, mas não foi definido nenhum encoder para o fuso.
- Ao ativar o controle de posicionamento, o valor da rotação do fuso é maior que o valor limite de rotação do sistema de medição.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Fuso sem encoder instalado: qualquer instrução de comando que requeira um encoder para o fuso deve ser evitada.
Fuso com encoder instalado: introduzir o número do encoder do fuso utilizado, através do MD30200 $MA_NUM_ENCS.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22051 [Canal %1:] Bloco %3 fuso %2 marca de referência não foi encontrada

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Número do bloco, label

Explanation: No momento do referenciamento, o fuso girou um percurso superior ao do dado de máquina específico de eixo MD34060 $MA_REFP_MAX_MARKER_DIST, sem obter um sinal de marca de referência. A verificação é efetuada quando do posicionamento do fuso com SPOS ou SPOSA, se o fuso ainda não tiver sido comandado com controle de velocidade (S=...).

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Verificar e corrigir o dado de máquina MD34060 $MA_REFP_MAX_MARKER_DIST. O valor introduzido indica a distância em [mm] ou em [graus] entre 2 marcas zero.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22052 [Canal %1:] Bloco %3 fuso %2 velocidade zero na troca de bloco não foi atingida

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Número do bloco, label

Explanation: O fuso indicado foi programado como fuso ou como eixo, apesar de ainda estar a ativo um processo de posicionamento, de um bloco anterior (com SPOSA ... posicionamento do fuso além do limite do bloco).

Exemplo:

N100 SPOSA [2] = 100

:

N125 S2 = 1000 M2 = 04; Erro caso o fuso S2 ainda esteja em operação; de posicionamento, pelo comando efetuado no bloco N100!

Reaction: NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Remedy: Antes de uma nova programação do fuso/eixo via a instrução SPOSA deverá ser ativada uma espera via comando WAITS, até que o fuso atinja a posição desejada.

Exemplo:

N100 SPOSA [2] = 100

:

N125 WAITS (2)

N126 S2 = 1000 M2 = 04

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22053 [Canal %1:] Bloco %3 fuso %2 modo de referencia não é admitido

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Nome do eixo, número do fuso

%3 = Número do bloco, label

Explanation: No SPOS/SPOSA com um encoder absoluto somente é suportado o modo de referenciamento MD34200 $MA_ENC_REFP_MODE = 2! O MD34200 $MA_ENC_REFP_MODE = 6 nunca é suportado pelo SPOS/SPOSA!

Reaction: NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Remedy: Alterar o MD34200 $MA_ENC_REFP_MODE ou comutar para JOG+REF e depois proceder com o referenciamento.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22054 [Canal %1:] Bloco %3 fuso %2 Sinal de estampar não claro

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Nome do eixo, número do fuso

%3 = Número do bloco, label

Explanation: Se o sinal de puncionamento for irregular entre os golpes de puncionamento, este alarme será gerado de acordo com o dado de máquina

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Indicação de condição pobre de puncionamento hidráulico.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22055 [Canal %1:] Bloco %3 fuso %2 velocidade de posicionamento configurada muito elevada.

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Nome do eixo, número do fuso

%3 = Número do bloco, label

Explanation: A posição atual não está referenciada com a posição do sistema de medição (MS), mesmo a referência sendo para este fim.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças do NC. Efetuar a sincronização da marca zero posicionando, ou girando (ao menos uma volta), em controle de velocidade ou programando G74 antes de ativar a função que provocou o alarme.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22057 [Canal %1:] Bloco %2 para o fuso escravo %3 já existe um acoplamento como fuso/eixo mestre

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Foi ativado um acoplamento onde o fuso/eixo escravo estava ativo em outro acoplamento como fuso/eixo mestre. Acoplamentos encadeados não podem ser processados.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Verificar no programa de peça se o fuso/eixo escravo já está ativo em outro acoplamento como fuso/eixo mestre.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22058 [Canal %1:] Bloco %2 para o fuso mestre %3 já existe um acoplamento como fuso/eixo escravo

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Foi ativado um acoplamento onde o fuso/eixo mestre estava ativo em outro acoplamento como fuso/eixo escravo. Acoplamentos encadeados não podem ser processados.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Verificar no programa de peça se o fuso/eixo mestre já está ativo em outro acoplamento como fuso/eixo escravo.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22060 [Canal %1:] Controle de posicionamento esperado para eixo/fuso %2

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: O tipo de acoplamento programado (DV, AV) ou a função programada exige o controle de posicionamento.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Ativar o controle de posicionamento exigido, p.ex. pela programação de SPCON.

Programm continuation: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

22062 [Canal %1:] Eixo %2 referenciamento: velocidade de busca da marca zero (MD) não é atingida

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: A velocidade configurada para a busca da marca zero não foi atingida.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
Verificar as limitações ativas para o giro do fuso. Configurar uma rotação menor para busca da marca zero MD34040 $MA_REFP_VELO_SEARCH_MARKER. Verificar a banda de tolerância para a velocidade atual MD35150 $MA_SPIND_DES_VELO_TOL. Programar um modo diferente de referenciamento MD34200 $MA_ENC_REFP_MODE != 7.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22064 [Canal %1:] Eixo %2 referenciamento: velocidade de busca da marca zero (MD) muito grande

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: A velocidade de busca da marca de referência é muito alta. O limite de frequência do encoder foi excedido para o sistema de medição ativo.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
Configurar rotação baixa de busca da marca zero MD34040 $MA_REFP_VELO_SEARCH_MARKER. Verificar a configuração de freqüência limite do encoder MD36300 $MA_ENC_FREQ_LIMIT e MD36302 $MA_ENC_FREQ_LIMIT_LOW. Ajustar outro modo de referenciamento (MD34200 $MA_ENC_REFP_MODE != 7).

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22065 [Canal %1:] Gerenciamento de ferramentas: A ferramenta não pode ser movimentada, pois a ferramenta %2 não está no magazine %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = String (Identificador)
%3 = -Não usado-
%4 = Número do magazine

Explanation: O comando de movimento de ferramenta desejado - emitido pela MMC ou PLC - não é possível. A ferramenta especificada não está contida no magazine desejado. (NCK não pode conter ferramentas não parametrizadas no magazine. Com este tipo de ferramenta, nenhuma operação (movimento, troca) pode ser executado.)

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Verifique se a ferramenta está contida no magazine desejado ou programe outra ferramenta para a troca.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22066 [Canal %1:] Gerenciamento de ferramentas: A troca de ferramentas não é possível, pois a ferramenta %2 não está no magazine %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = String (Identificador)
%3 = -Não usado-
%4 = Número do magazine

Explanation: A troca de ferramentas desejada não é possível. A ferramenta indicada não se encontra no magazine indicado. (NCK pode conter ferramentas que não são atribuídas a um magazine. Com tais ferramentas não podem ser efetuadas nenhuma operação (movimentação, troca)).

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
- Assegurar-se que a ferramenta indicada se encontre no magazine desejado ou selecionar uma outra ferramenta que deve ser trocada.
- Verificar se os dados de máquina MD20110 $MC_RESET_MODE_MASK, MD20112 $MC_START_MODE_MASK e o dado de máquina a eles associado MD20122 $MC_TOOL_RESET_NAME condizem com os dados atuais definidos.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22067 [Canal %1:] Gerenciam. de ferramentas: troca de ferramentas não é possível, porque não há ferramenta pronta para operar no grupo de ferramentas %2

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = String (Identificador)

Explanation: A troca de ferramentas desejada não é possível. O grupo de ferramentas indicado não contém nenhuma ferramenta de substituição pronta para operar que poderia ser trocada. Possivelmente, todas as ferramentas em questão foram postas pela monitoração de ferramentas no estado 'bloqueada'.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: - Assegurar-se que no grupo de ferramentas indicado se encontre uma ferramenta pronta para operar no momento da solicitação da troca de ferramentas.
- Isto pode ser obtido, p.ex. pela substituição de ferramentas bloqueadas
- Ou pela liberação manual de uma ferramenta bloqueada.
- Verificar se os dados de máquina estejam definidos corretamente. Todas as ferramentas previstas do grupo foram carregadas com o identificador especificado?

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22068 [Canal %1:] Bloco %2 gerenciamento de ferramentas: não há ferramenta disponível no grupo de ferramentas %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String (identificador)

Explanation: O grupo de ferramentas indicado não contém nenhuma ferramenta de substituição pronta para operar que poderia ser trocada. Possivelmente, todas as ferramentas em questão foram postas pela monitoração de ferramentas no estado 'bloqueada'. O alarme pode, pr. ex. ocorrer em conjunto com o alarme 14710 (erro da geração do bloco INIT). Nesta situação especial a NCK tenta, pe. ex. substituir a ferramenta que está bloqueada no fuso por uma ferramenta disponível (mas que não existe neste caso de erro).
Este conflito deve ser solucionado pelo operador, p. ex. removendo do fuso a ferramenta que está no fuso através de um comando de movimento (p. ex. mediante controle MMC)

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Assegurar-se que no grupo de ferramentas indicado se encontre uma ferramenta pronta para operar no momento da solicitação da troca de ferramentas.
- Isto pode ser obtido, p. ex. pela substituição de ferramentas bloqueadas ou também
- pela liberação manual de uma ferramenta bloqueada.
- Se um alarme ocorrer na programação TCA: Foi programado um número duplo >0?
- Verificar se os dados de máquina estejam definidos corretamente. Todas as ferramentas previstas do grupo foram carregadas com o identificador especificado?

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

22069 [Canal %1:] Bloco %2 gerenciamento de ferramentas: Nenhuma ferramenta disponível no grupo de ferramentas %3, programa %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String (Identificador)
%4 = Nome do programa

Explanation: O grupo de ferramentas indicado não contém nenhuma ferramenta de substituição pronta para operar que poderia ser trocada. Possivelmente, todas as ferramentas em questão foram postas pela monitoração de ferramentas no estado 'bloqueada'. O parâmetro %4 = Nome de programa facilita a identificação do programa que contém o comando de programa causador (seleção da ferramenta). Isto pode ser uma subrotina, ciclo ou similar que não pode ser mais identificado no display. Se o parâmetro não for especificado, então é o programa atualmente indicado.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Assegurar-se que no grupo de ferramentas indicado se encontre uma ferramenta pronta para operar no momento da solicitação da troca de ferramentas.
- Isto pode ser obtido, p. ex. pela substituição de ferramentas bloqueadas ou também
- pela liberação manual de uma ferramenta bloqueada.
- Verificar se os dados de máquina estejam definidos corretamente. Todas as ferramentas previstas do grupo foram carregadas com o identificador especificado?

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

22070 [Unidade TO %1:] Trocar a ferramenta %2 no magazine. Repetir o backup dos dados

Parameters: %1 = Unidade TO
%2 = Número T da ferramenta

Explanation: O alarme somente será possível na NCK com a função de gerenciamento de ferramentas ativa. (WZV = gerenciamento de ferramentas) Um backup de dados da ferramenta/magazine foi inicializado. Neste caso foi constatado que ainda são encontradas ferramentas no magazine intermediário (=fuso, garra, ...). No backup, estas ferramentas perdem a informação para qual magazine e lugar no magazine elas estão atribuídas.
Por isso que faz sentido, uma vez decidida a restauração dos dados, depositar todas ferramentas no magazine quando for realizado o backup de dados.
Se este não for o caso, então no recarregamento temos os dados dos lugares do magazine que possuem o estado 'reservado'. Este estado 'reservado' dever ser, se possível, resetado manualmente.
Nas ferramentas com codificação de lugar fixo, a perda da informação de seu lugar no magazine é equivalente com a busca de lugares vazios geral, quando retornada ao magazine.

Reaction: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Certifique-se, antes do backup de dados, de que não ficou nenhuma ferramenta no magazine intermediário. Repetir o backup de dados depois de remover as ferramentas do magazine intermediário.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22071 [Unidade TO %1:] Ferramenta %2 está ativa, mas não na área observada do magazine

Parameters: %1 = Unidade TO
%2 = Identificador da ferramenta
%3 = -Não usado-

Explanation: O alarme só pode ocorrer com a função gerenciamento de ferramentas ativa na NCK. A instrução de comando SETTA foi programada ou a ação de operação correspondente foi executada via MMC, PLC... O alarme pode também ser ativado automaticamente pela NCK, na função de utilização de agrupamento. Foi detectado que mais de uma ferramenta do agrupamento de ferramentas (ferramentas com o mesmo nome/identificador) tem o status 'ativa'.

A ferramenta especificada é

de um magazine não considerado,

de um grupamento de ferramentas não considerado

de um grupamento de utilização não ativo

de um buffer temporário (nem magazine nem grupamento).

Reaction: Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: O alarme se destina somente para informação. Se somente uma ferramenta do grupo pode ser ativada de cada vez, por razões tecnológicas, ou por razões de visualização, o status de 'ativa' deve ser cancelado para a ferramenta que está causando o erro.

Por outro lado, o alarme pode ser ignorado ou mesmo suprimido via dados de máquina MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK.

Causas típicas para a presença do alarme, se o operador trabalha com a função 'Números D definidos', o qual podem ser mostrados na MMC Siemens somente de uma forma definida, se exatamente uma ferramenta do grupamento de ferramentas tem o status de 'ativa'.

Antes da usinagem ser iniciada, ou antes do comando SETTA (ou a operação na MMC correspondente) ser utilizado, todas as ferramentas do magazine devem ter o status 'desativada'.

Uma opção para se obter isto é programar a instrução SETTIA (ou a operação na MMC correspondente, ...).

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22100 [Canal %1:] Bloco %3 fuso %2 valor de rotações do mandril excedido

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Nome do eixo, número do fuso

%3 = Número do bloco, label

Explanation: A rotação atual do fuso é maior do que a rotação máxima configurada no dado de máquina MD35100 $MA_SPIND_VELO_LIMIT devido a uma tolerância de 10 por cento (ajuste fixo).

Com a otimização do fabricante do acionamento e a configuração da transmissão, ambas realizadas corretamente, este alarme não deveria aparecer.

Este alarme pode ser reconfigurado através do MD 11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar) no 'BAG not ready'.

Nota: A reconfiguração atinge todos alarmes com a reação de alarme 'Chan not ready'.

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.

Canal não está pronto.

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Canal não está pronto.

Remedy: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Verificar e corrigir os dados da colocação em funcionamento e da otimização do acionamento conforme as instruções para colocação em funcionamento.

Aumentar a janela de tolerância no dado de máquina MD35150 $MA_SPIND_DES_VELO_TOL.

Programm continuation: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

22200 [Canal %1:] Fuso %2 parada do eixo durante abertura de rosca

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Na abertura de roscas com mandril de compensação (G63) o eixo de avanço foi parado através da interface do NC/PLC, mas o fuso continua a rodar. A rosca e também o macho foram eventualmente danificados.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Configurar no programa de PLC, para que com a abertura de roscas ativa não se possa ativar qualquer parada de eixo. Se tiver que ser interrompido o processo de perfuração de roscas em caso de estados críticos da máquina, devem imobilizar-se simultaneamente os fusos e os eixos. Desvios menores são posteriormente corrigidos pelo mandril de compensação.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22250 [Canal %1:] Fuso %2 parada do eixo durante abertura de rosca

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: O movimento do eixo de corte de rosca foi interrompido durante uma operação de rosqueamento.
A parada pode ser causada por sinais VDI que causam uma interrupção do avanço.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Controle dos sinais de parada específicos de eixo e de fuso DB31, ... DBX4.3 (parada do fuso).

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22260 [Canal %1:] Fuso %2 a rosca pode ser danificada

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo
%3 = Número de bloco

Explanation: No caso da operação BLOCO À BLOCO ter sido selecionada e de um encadeamento de blocos de rosqueamento, surgem pausas após o processamento de cada bloco até que for executado uma nova partida de ciclo NC.
No modo normal de bloco à bloco, o programa é interrompido por um nível superior de lógica somente nos limites de bloco nos quais não podem surgir nenhuma violação ou erros de contorno. No caso de blocos de rosqueamento encadeados, isto vale após o último bloco de rosqueamento.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Caso esteja programado apenas um bloco de rosqueamento, a mensagem de alarme pode ser ignorada.
No caso de vários blocos de rosqueamento sucessivos, não executar esse segmento do programa no modo automático BLOCO À BLOCO.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

22270 [Canal %1:] Bloco %2 rosqueamento: Velocidade máxima do eixo %3 excedeu %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo
%4 = Velocidade

Explanation: Rosqueamento com G33, G34, G35: A velocidade do eixo de rosqueamento (passo do eixo) calculado excede a velocidade máxima permitida MD32000 $MA_MAX_AX_VELO. A velocidade de eixo calculada é apresentada.
Sempre a velocidade do eixo de rosqueamento dependerá do(a):
- Velocidade do fuso atual
- Passo de rosca programado
- Alteração programada do passo de rosca e comprimento da rosca (G34, G35)
- Override do fuso (overrides de eixo de percurso e eixo individual inativos)

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Reduzir a rotação do fuso ou passo da rosca (alteração do passo da rosca).
Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22271 [Canal %1:] Bloco %2 rosqueamento: Velocidade máxima do eixo %3 excedeu %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo
%4 = Velocidade

Explanation: Rosqueamento com G33, G34, G35: A velocidade do eixo de rosqueamento (passo do eixo) calculado excede a velocidade máxima permitida MD32000 $MA_MAX_AX_VELO. A velocidade de eixo calculada é apresentada.
Sempre a velocidade do eixo de rosqueamento dependerá do(a):
- Velocidade do fuso atual
- Passo de rosca programado
- Alteração programada do passo de rosca e comprimento da rosca (G34, G35)
- Override do fuso (overrides de eixo de percurso e eixo individual inativos)

Reaction: Visualização de alarme.
Remedy: Reduzir a rotação do fuso ou passo da rosca (alteração do passo da rosca).
Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22272 [canal %1:] Bloco %2; eixo %3; rosqueamento: extensão de bloco %4 muito curta para o passo predefinido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo
%4 = Extensão do bloco

Explanation: Rosqueamento com G33, G34, G35: A extensão do bloco é muito curta para o passo de rosca predefinido. A extensão do bloco passa a ser indicada.
Reaction: Visualização de alarme.
Remedy: Reduzir o passo da rosca (variação do passo da rosca).
Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22275 [Canal %1:] Bloco %2 atingida a velocidade zero para o eixo de rosqueamento na posição %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Posição

Explanation: Durante a abertura de roscas com G35, foi atingida velocidade zero de deslocamento para o eixo na posição indicada, devido à diminuição linear do passo de rosca. A posição de parada do eixo de rosqueamento depende de:
- Diminuição programada do passo da rosca.
- Comprimento da rosca.

Reaction: Visualização de alarme.
Remedy: Alterar pelo menos um dos fatores de influência referidos acima.
Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22280 [Canal %1:] Bloco %2 curso de aceleração programado muito pequeno %3, necessário %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Curso de aceleração programado
%4 = Curso de aceleração necessário

Explanation: Para manter o curso de aceleração programado, o movimento causa uma sobrecarga no eixo de rosqueamento. Com o intuito de acelerar o eixo dentro de sua resposta dinâmica programada, o comprimento do curso de aceleração deve ser, pelo menos, o valor indicado no parâmetro %4.
O alarme é do tipo tecnológico e é emitido sempre que o bit 2 do dado de máquina MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK estiver ativo. A softkey da HMI 'Suporte tecnológico' ativa e desativa este bit diretamente no MD.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Alterar o programa de peça ou zerar o MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK Bit 2.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22290 [Canal %1:] A operação do fuso para fuso/eixo %2 transformado não é possível (Causa: Código de erro %3)

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Código de erro

Explanation: Não é permitido iniciar um fuso enquanto este for utilizado em uma transformação. Motivo: O requisito para o uso do fuso em uma transformação é a operação do eixo. Este não pode ser abortado.
Para este alarme são possíveis as seguintes causas:
- Código de erro 1 : M3, M4 ou M5 por sincronização;
- Código de erro 2 : M41 até M45 por sincronização;
- Código de erro 3 : SPOS, M19 por sincronização;
- Código de erro 11 : DB31, ... DBX30.0 (parada de fuso);
- Código de erro 12 : DB31, ... DBX30.1 (parada de fuso horária);
- Código de erro 13 : DB31, ... DBX30.2 (parada de fuso anti-horária);
- Código de erro 14 : DB31, ... DBX30.4 (posicionamento do fuso).

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Eliminar conflito: p. ex. desativar a transformação antes da partida do fuso.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22291 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3, o modo de fuso para fuso/eixo %4 transformado não é possível

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Não é permitido iniciar um fuso enquanto este for utilizado em uma transformação. Motivo: O requisito para o uso do fuso em uma transformação é a operação do eixo. Este não pode ser abortado.
Para este alarme são possíveis as seguintes causas:
- Código de erro 1 : M3, M4 ou M5 por sincronização;
- Código de erro 2 : M41 até M45 por sincronização;
- Código de erro 3 : SPOS, M19 por sincronização;
- Código de erro 11 : DB31, ... DBX30.0 (parada de fuso);
- Código de erro 12 : DB31, ... DBX30.1 (parada de fuso horária);
- Código de erro 13 : DB31, ... DBX30.2 (parada de fuso anti-horária);
- Código de erro 14 : DB31, ... DBX30.4 (posicionamento do fuso).

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Eliminar conflito: p. ex. desativar a transformação antes da partida do fuso.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22292 [Channel %1:] Alteração do modo de operação do eixo/fuso %2 usando o serviço PI impossível, Causa %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = eixo/fuso
%3 = Causa

Explanation: Não é possível alterar o modo de operação do eixo/fuso.
Causa:
1: O eixo/fuso exigido não é conhecido no canal.
2: O eixo/fuso exigido não está disponível no canal.
3: O eixo exigido é definido como eixo virtual.
4: O eixo/fuso exigido não é definido como fuso. Logo, não é possível alterar o modo de operação do eixo.
5: O eixo/fuso exigido é um eixo/fuso PLC permanentemente atribuído.
6: O eixo/fuso exigido é um eixo/fuso escravo ativo.
7: A operação do fuso não é possível para o eixo/fuso transformado.
8: O eixo/fuso exigido não está disponível como eixo do comando.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: 1: Selecione o serviço PI novamente.
2: Selecione o serviço PI novamente.
3: Resete MD 30132 IS_VIRTUAL_AX.
4: Quando necessário, configure o eixo como um fuso.
5: Eixo/fuso habilitado pelo PLC.
6: Desativar o acoplamento do eixo/fuso escravo.
7: Desativar a transformação.
8: Esperar até que o eixo esteja disponível novamente.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22295 [Canal %1:] Spindle %2 função DBB30 não possível (causa: código de erro %3)

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Código de erro

Explanation: A solicitação de funcionamento através do PLC pela interface DBB30 não pode ser realizado. A causa é especificada pelo código de erro.
Código de erros:
- Código de erro 1 : uso interno
- Código de erro 2 : uso interno
- Código de erro 3 : uso interno
- Código de erro 4 : uso interno
- Código de erro 5 : troca para eixo comandado não possível
- Código de erro 6 : troca para eixo de PLC não possível
- Código de erro 20 : uso interno
- Código de erro 21 : uso interno
- Código de erro 22 : uso interno
- Código de erro 23 : MD 30132 IS_VIRTUAL_AX foi alterado para 1
- Código de erro 50 : uso interno
- Código de erro 51 : uso interno
- Código de erro 70 : uso interno

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Solução de conflito

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22296 [Canal %1:] Spindle %2 Erro na mudança de marchas de transmissão (causa: código de erro %3)

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Código de erro

Explanation: Um erro ocorreu durante mudança de marchas de transmissão. A causa é especificada por um código de erro.
Código de erro:
- Código de erro 1 : uso interno
- Código de erro 2 : uso interno
- Código de erro 3 : uso interno
- Código de erro 4 : uso interno
- Código de erro 5 : troca para eixo comandado, não possível
- Código de erro 6 : troca para eixo de PLC, não possível
- Código de erro 20 : uso interno
- Código de erro 21 : uso interno
- Código de erro 22 : uso interno
- Código de erro 23 : MD 30132 IS_VIRTUAL_AX foi alterado para 1
- Código de erro 50 : uso interno
- Código de erro 51 : uso interno
- Código de erro 70 : uso interno

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Solução de conflito

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22297 [Canal %1:] Spindle %2 função FC18 não é possível (causa: código de erro %3)

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Código de erro

Explanation: O funcionamento solicitado pelo PLC através da interface FC18 não pode ser executado. A causa é especificada por um código de erro.
Códigos de erro:
- Código de erro 1 : uso interno
- Código de erro 2 : uso interno
- Código de erro 3 : uso interno
- Código de erro 4 : uso interno
- Código de erro 5 : troca para eixo comandado, não possível
- Código de erro 6 : troca para eixo de PLC, não possível
- Código de erro 20 : uso interno
- Código de erro 21 : uso interno
- Código de erro 22 : uso interno
- Código de erro 23 : MD 30132 IS_VIRTUAL_AX foi alterado para 1
- Código de erro 50 : uso interno
- Código de erro 51 : uso interno
- Código de erro 70 : uso interno

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Solução de conflito

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22320 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; o comando PUTFTOCF não pôde ser finalizado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID

Explanation: A transferência cíclica do bloco de dados PUTFTOCF (correção precisa de ferramentas) não pôde ser efetuada, pois a área de transferência já se encontra ocupada.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Verificar o programa de peças, especialmente o dos outros canais. Está sendo transferido um bloco de dados por um outro canal?

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22321 [Canal %1:] Eixo %2 PRESET não é permitido durante o movimento de eixo

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Um comando 'Preset' foi enviado do HMI ou do PLC durante o movimento de um eixo, no modo Jog.

Reaction: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Esperar até que o eixo esteja parado.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22322 [Canal %1:] Eixo %2 PRESET: valor inválido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: O valor de Preset introduzido é excessivo (estouro no formato dos números)

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Utilizar valores de Preset mais adequados (menores).

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22324 [Channel %1:] Block %2 Axis %3 PRESETON ou PRESETONS não é permitido (causa: %4)

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Índice que descreve o problema ocorrido com mais detalhes

Explanation: Um problema ocorreu durante a programação do PRESETON ou PRESETONS. Este problema é descrito mais detalhadamente pelo uso do parâmetro "Index":
Index == 1: Em MD30460 $MA_BASE_FUNCTION_MASK a função PRESETON ou PRESETONS é desativada.
Index == 2: Para PRESETONS, o eixo é monitorado para colisão. A configuração do valor real não é permitida.
Index == 3: PRESETON/PRESETONS não é permitida para eixos GANTRY síncronos.
Index == 4: Em modo de controle de velocidade, PRESETON/PRESETONS não é permitido antes de concluir o movimento rápido.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Aplicar a programação permitida.
Notificar o pessoal/serviço autorizado.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22326 PRESETONS impossível no eixo de segurança %1

Parameters: %1 = Número de eixo

Explanation: PRESETONS(...) não pode ser usado para os eixos, os quais uma função de segurança é ativada, o que exige uma referência absoluta.
PRESETONS foi permitido em MD30460 $MA_BASE_FUNCTION_MASK.

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Solução de conflito

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

22400 [Canal %1:] Opção 'manivela de contorno' não criada

Parameters: %1 = Número do canal

Explanation: A função "manivela de contorno" foi ativada sem a opção necessária.

Se o alarme ocorre

- com a seleção da manivela de contorno via PLC, então a manivela de contorno deverá ser desselecionada para dar prosseguimento ao programa
- devido à programação de FD=0, então o programa pode ser corrigido e continuado com o bloco de correção e NCSTART.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.

- Criar opção
- Retomar a ativação da função 'manivela de contorno'
- Alterar o programa de peça

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

25000 Eixo %1 falha de hardware no encoder ativo

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Faltam os sinais do encoder de posição real momentaneamente ativo (sinal de interface NC/PLC DB31, ... DBX1.5 = 1 (sistema de medição de posição 1) ou DB31, ... DBX1.6 = 1 (sistema de medição de posição 2)), não estão na mesma fase ou indicam um curto-circuito ao terra.

O alarme pode ser reconfigurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).

Apenas para PROFIdrive:

O MD36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING >100 substitui o alarme de PowerOn presente pelo alarme de Reset 25010.

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.

O NC comuta para modo follow-up.

Canal não está pronto.

NC START desabilitado neste canal.

Eixos deste canal devem ser novamente referenciados.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Canal não está pronto.

Remedy: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Controlar o conector do circuito de medição quanto ao contato correto. Controlar os sinais de encoder, substituir sensor de medição em caso de falhas.

A monitoração pode ser desativada se o dado de máquina MD36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING[n] for definido como 100 (n = número de encoder: 1,2).

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

25001 Eixo %1 falha de hardware no encoder passivo

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Faltam os sinais do encoder de posição real momentaneamente inativo, não estão na mesma fase ou indicam um curto à massa/curto-circuito.

Apenas para PROFIdrive:

O MD36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING >100 substitui o alarme de PowerOn presente pelo alarme de Reset 25011.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Informe o pessoal/departamento de serviço autorizado. Verificar se os contatos corretos estão estabelecidos para os conectores do circuito de medição. Verificar os sinais do codificador e substituir o codificador em caso de falhas. Desativar a monitoração com o respectivo sinal de interface DB31, ... DBX1.5 / 1.6 = 0 (sistema de medição de posição 1/2).

A causa da falha permanece até a próxima ativação

A monitoração pode ser desativada se o dado de máquina MD36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING[n] for definido como 100 (n = número de encoder: 1,2).

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

25010 Eixo %1 sujeira no sistema de medição

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: O encoder usado para controle de posição menciona sinal de sujeira (apenas em sistemas de medição com a função de sinal de sujeira).

O alarme pode ser reconfigurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).

Apenas para PROFIdrive:

O MD36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING >100 retorna o alarme de Reset presente ao invés do alarme de Poweron 25000.

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.

O NC comuta para modo follow-up.

Canal não está pronto.

NC START desabilitado neste canal.

Eixos deste canal devem ser novamente referenciados.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Canal não está pronto.

Remedy: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Controle do sistema de medição conforme as instruções do fabricante do meio de medição.

A monitoração pode ser desativada se o dado de máquina MD36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING[n] for definido como 100 (n = número de encoder: 1,2).

Programm continuation: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

25011 Eixo %1 sujeira no sistema de medição

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: O encoder não usado para controle de posição menciona sinal de sujeira (apenas em sistemas de medição com a função de sinal de sujeira).

Apenas para PROFIdrive:

O MD36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING >100 retorna o alarme de Reset ao invés do alarme de Poweron 25001.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Controle do sistema de medição conforme as instruções do fabricante do meio de medição.

A monitoração pode ser desativada se o dado de máquina MD36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING[n] for definido como 100 (n = número de encoder: 1,2).

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

25020 Eixo %1 monitoração da marca zero do encoder ativo

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Para PROFIdrive:

Os pulsos do encoder de medição de posição entre 2 pulsos de marca zero são contatos e avaliados quanto à plausibilidade (a funcionalidade e eventual parametrização do controle de plausibilidade são realizados no lado do acionamento, os detalhes devem ser consultados na documentação do acionamento) e informados ao comando através de um telegrama PROFIdrive (interface do encoder), e o alarme é disparado conforme o resultado.

O alarme pode ser reconfigurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.

O NC comuta para modo follow-up.

Canal não está pronto.

NC START desabilitado neste canal.

Eixos deste canal devem ser novamente referenciados.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Canal não está pronto.

Remedy: Informe ao pessoal autorizado/departamento de serviço.

As diferenças podem resultar dos erros de transmissão, interferências, falhas de hardware do encorder ou da avaliação eletrônica no encoder utilizado para o controle de posição. A divisão do valor atual deve, portanto, ser corrijida:

1: Trecho de transmissão: corrija os conectores de valor atual para o contato correto, cabo do encoder para continuidade e também corrija os curtos-circuitos e aterramento (contato perdido?).

2. Pulsos do encorder: O fornecimento de energia do encorder está dentro dos limites de tolerância?

3. Avaliação eletrônica: Substituição ou reconfiguração do driver ou módulo do encoder utilizado.

4. Verifique MD34220 $MA_ENC_ABS_TURNS_MODULO e o parâmetro do driver Sinamics P0979 subíndice 5 (ou 15,25). Eles tem que ser o mesmo para o manuseio correto dos dados do encorder.

O monitoramento deve ser desativado pelo ajuste MD36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING [n] para 0 ou 100 (n = número do encoder: 1,2).

Programm continuation: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

25021 Eixo %1 monitoração da marca zero do encoder ativo

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: A monitoração refere-se ao encoder que não é utilizado pelo controle de posição! (NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX1.5 = 0 (sistema de medição de posição 1) ou DB31, ... DBX1.6 = 0 (sistema de medição de posição 2))

As demais explanações são similares às explanações do alarme 25020.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Informe ao pessoal autorizado/departamento de serviço. As diferenças podem ser o resultado dos erros de transmissão, interferências, falhas de hardware no encoder ou da avaliação eletrônica no encorder não-utilizado para o controle de posição. A divisão do valor atual deve, portanto, ser corrijida:

1. Trecho de transmissão: corrija os conectores de valor atual para contato de correção, cabo do encorder para continuidade e também corrija os curtos-circuitos e aterramento (perda de contato?)

2. Pulsos do encorder: o fornecimento de energia do encoder está dentro dos limites de tolerância?

3. Avaliação eletrônica: Substitua ou reconfigure o drive ou módulo encoder utilizado.

4. Corrija o MD34220 $MA_ENC_ABS_TURNS_MODULO e o parâmetro do driver Sinamics P0979 subíndice 5 (ou 15,25). Ambos tem que ser o mesmo para o correto manuseio dos dados do encoder.

O monitoramento pode ser desativado pelo ajuste MD36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING[n] para 0 ou 100 (n = número do encoder: 1,2).

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

25022 Eixo %1 encoder %2 detectado problema %3

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

%2 = Número do encoder

%3 = Identificação precisa do erro

Explanation: Este alarme soa somente em encoders absolutos:

a. Aviso sobre um ajuste incorreto do encoder absoluto(nos acionamentos SIMODRIVE 611D ou com PROFIdrive), isto é, quando o MD34210 $MA_ENC_REFP_STATE tiver o valor 0. Neste caso é retornado um 0 como identificação precisa de erro.

b. Apenas no SIMODRIVE611D se para o encoder absoluto houver um monitoramento de marca zero ativada (veja MD36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING): Neste caso a posição absoluta do encoder absoluto não pôde ser lida isenta de erros:

Significado das identificações precisas de erro:

(Bit 0 Não usado)

Bit 1 Erro de paridade

Bit 2 Bit de alarme do encoder

Bit 3 Erro CRC

Bit 4 Timeout - Ausência de bit de Start na transferência EnDat

Somente exibição deste alarme, pois a posição absoluta neste momento para o controle/contorno propriamente dito não é necessária.

A ocorrência freqüente deste alarme significa que a transferência do encoder absoluto ou o encoder absoluto mesmo está danificado e uma das seguintes situações de seleção de encoder ou de Power On eventualmente mediu um valor absoluto incorreto.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: a. Verificar o ajuste do encoder (referência de máquina) e se necessário reajustar o encoder.

b. Substituir o encoder, substituir e blindar o cabo de encoder (ou desativar a monitoração de marca zero).

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

25030 Eixo %1 alarme de velocidade atual

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Se o eixo possui pelo menos um encoder ativo, a velocidade real do eixo é verificada ciclicamente no ciclo IPO. Se não houver nenhum erro, a velocidade real nunca poderá ser maior do que a especificada no dado de máquina específico de eixo MD36200 $MA_AX_VELO_LIMIT (valor limite para monitoração de velocidade). Este valor limite em [mm/min, rot./min] é especificado em aprox. 5 - 10 % maior do que a velocidade de deslocamento máxima que pode ocorrer. Através de falha de acionamento podem ocorrer excessos de velocidade, que resultam em alarme.

O alarme pode ser reconfigurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.

O NC comuta para modo follow-up.

Canal não está pronto.

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Canal não está pronto.

Remedy: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.

- specionar o cabo de setpoint de rotação (cabo Bus).

- rificar os valores reais e o sentido de controle de posição.

- ocar o sentido de controle de posição se o eixo passar sem ser controlado -> MD32110 $MA_ENC_FEEDBACK_POL [n] = < -1, 0, 1 >.

- mentar o valor de monitoração no MD36200 $MA_AX_VELO_LIMIT.

Programm continuation: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

25031 Eixo %1 velocidade real - limite de aviso

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: O atual valor real de velocidade excede 80% do valor limite definido no dado de máquina
(critério interno de teste, ativado através do MD36690 $MA_AXIS_DIAGNOSIS, Bit0)

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Nenhuma.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

25040 Eixo %1 monitoração de eixo em repouso

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: O NC monitora a parada da posição em estado de velocidade zero. A monitoração é iniciada após um tempo ajustável específico de eixo no dado de máquina MD36040 $MA_STANDSTILL_DELAY_TIME, depois que a interpolação for concluída. É realizada uma monitoração contínua para saber se o eixo permanece dentro do limite de tolerância do MD36030 $MA_STANDSTILL_POS_TOL.

São possíveis os seguintes casos:

1. O sinal de interface NC/PLC DB31, ... DBX2.1 (habilitação de controlador) é zero, pois o eixo está fixado mecanicamente. Através de influências mecânicas (p. ex. alta pressão de usinagem) o eixo é pressionado para fora da tolerância de posição permitida.

2. Com o circuito de controle de posição fechado (sem fixação) - o sinal de interface NC/PLC DB31, ... DBX2.1 (habilitação de controlador) é "1" - o eixo é pressionado para fora de sua posição através de elevadas forças mecânicas com uma pequena amplificação no circuito de controle de posição.

O alarme pode ser reconfigurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.

O NC comuta para modo follow-up.

Canal não está pronto.

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Canal não está pronto.

Remedy: Por favor informe o pessoal/departamento de service autorizado.

- Verificar e se necessário aumentar o MD36040 $MA_STANDSTILL_DELAY_TIME e o MD36030 $MA_STANDSTILL_POS_TOL. O valor deve ser maior que o dado de máquina "Parada precisa - grossa" (MD36000$MA_STOP_LIMIT_COARSE).

- Estimar as forças de usinagem e reduzir, se for necessário o avanço ou aumentar a rotação do fuso.

- Aumentar a pressão do freio.

- Aumentar o ganho do circuito de regulação através de uma melhor otimização (fator Kv MD32200 $MA_POSCTRL_GAIN).

Programm continuation: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

25042 Eixo %1 monitoração de velocidade zero com limitação de torque/força

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: A posição final definida não foi atingida durante o tempo especificado no dado de máquina.

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.

O NC comuta para modo follow-up.

Canal não está pronto.

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Canal não está pronto.

Remedy: - Se o torque do acionamento (FXST) estiver muito baixo, i.é. a força do motor não bastar para atingir a posição final: aumentar -> FXST.

- Se a usinagem da peça for muito lenta, poderá causar um atraso no alcance da posição final: aumentar -> MD36042 $MA_FOC_STANDSTILL_DELAY_TIME.

Programm continuation: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

25050 Eixo %1 monitoração de contorno

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: A NCK calcula para cada ponto de interpolação de um eixo (valor nominal) o valor atual que devia resultar, baseado em um modelo interno. Se a diferença entre este valor atual calculado e o verdadeiro valor atual da máquina for maior que a margem estabelecida no dado de máquina MD36400 $MA_CONTOUR_TOL, ocorrerá a parada do programa com a emissão de uma mensagem de alarme.

O alarme pode ser reconfigurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.

O NC comuta para modo follow-up.

Canal não está pronto.

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Canal não está pronto.

Remedy: Por favor, informar a área de service autorizada.

- Verificar se o valor de tolerância do MD36400 $MA_CONTOUR_TOL, não é excessivamente pequeno.

- Verificar a otimização da malha de posicionamento (fator Kv no dado de máquina MD32200 $MA_POSCTRL_GAIN), para averiguar se o eixo segue o valor nominal sem "overshooting". Caso contrário, dever ser melhorada a otimização do regulador de velocidade ou reduzir o fator Kv.

- Melhoria da otimização do regulador de velocidade.

- Verificar a mecânica (deslocamento suave, massa inercial).

Programm continuation: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

25060 Eixo %1 limite máximo de valor de comando atingido

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: O valor nominal da rotação tem seu limite superior excedido por mais tempo que o permitido.

O valor nominal de rotação é limitado em porcentagem com o dado de máquina MD36210 $MA_CTRLOUT_LIMIT específico de eixo. O valor de entrada de 100% corresponde à rotação nominal do motor e com isso a velocidade do avanço rápido (valores padrão: p. ex. 840D=110%).

Para SINAMICS: O parâmetro de acionamento p1082 também tem um efeito limitador.

Ultrapassagens rápidas são toleradas, se não durarem mais tempo que o permitido no dado de máquina MD36220 $MA_CTRLOUT_LIMIT_TIME específico de eixo. O valor nominal é limitado durante este tempo pelo valor máximo ajustado (MD36210 $MA_CTRLOUT_LIMIT.

O alarme pode ser reconfigurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.

O NC comuta para modo follow-up.

Canal não está pronto.

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Canal não está pronto.

Remedy: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Este alarme não deveria ocorrer se o controlador de acionamento e demais condições de usinagem estiverem corretamente ajustados.

- Controlar valores reais: mobilidade local forçada da unidade de avanço, colapso de rotação através do torque gerado pelo contato da peça com a ferramenta, deslocamento contra este obstáculo fixo, entre outros.
- Controlar o sentido de controle de posição: O eixo passa sem ser controlado?

Programm continuation: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

25070 Eixo %1 limite de drift excedido

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Apenas para acionamentos analógicos:

O valor máximo permitido para o desvio (valor de desvio interno e integrado da compensação automática de desvios) foi excedido na última compensação! O valor máximo permitido é definido no dado de máquina específico de eixo MD36710 $MA_DRIFT_LIMIT. O valor de desvio mesmo não sofre limitações.

Compensação automática de desvios: MD36700 $MA_DRIFT_ENABLE=1

O desvio entre as posições nominal e real (drift) é verificado ciclicamente em ciclo IPO e com os eixos parados para ser compensado automaticamente em zero, através da integração lenta de um valor de desvio interno.

Compensação de desvios manual: MD36700 $MA_DRIFT_ENABLE=0

No dado de máquina MD36720 $MA_DRIFT_VALUE pode ser adicionado um offset estático ao setpoint de rotação. Ele não é incluído na monitoração de desvios, pois ele atua como um deslocamento de ponto zero de tensão.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Ajustar a compensação de drift no acionamento com a compensação de drift automática desligada até o erro de acompanhamento se aproximar de zero. Reativar em seguida a compensação de drift automática para compensar as alterações dinâmicas de drift (efeitos de aquecimento).

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

25080 Eixo %1 monitoração de posicionamento

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Para blocos em que a 'parada exata' for efetiva, o eixo deverá ter atingido a janela de 'parada exata' antes do tempo de posicionamento programado no dado de máquina específico de eixo MD36020 $MA_POSITIONING_TIME.

Parada exata aproximada: MD36000 $MA_STOP_LIMIT_COARSE

Parada exata precisa: MD36010 $MA_STOP_LIMIT_FINE

O alarme pode ser reconfigurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.

O NC comuta para modo follow-up.

Canal não está pronto.

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Canal não está pronto.

Remedy: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Verificar se os limites de parada exata (aproximada e precisa) correspondem às características dinâmicas dos eixos, caso contrário, aumentá-los, considerando também o tempo de posicionamento do MD36020 $MA_POSITIONING_TIME.

Verificar a otimização do regulador de velocidade e de posição; selecionar o maior ganho possível.

Verificar o ajuste do fator Kv (MD32200 $MA_POSCTRL_GAIN), e aumentá-lo se necessário.

Programm continuation: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

25100 Eixo %1 comutação de encoder não é possível

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Para a comutação de encoders de medição solicitada faltam os requisitos:

1. O novo encoder selecionado deve ser passado para ativo: DB31, ... DBX1.5 / 1.6 = 1 (sistema de medição de posição 1/2)

2. A diferença de valores reais ente os dois encoders é maior do que o valor definido no dado de máquina específico de eixo MD36500 $MA_ENC_CHANGE_TOL (tolerância máxima com comutação de valores reais de posição).

A ativação do respectivo sistema de medição é realizada em função do dos sinais de interface NC/PLC DB31, ... DBX1.5 (sistema de medição de posição 1) e DB31, ... DBX1.6 (sistema de medição de posição 2), isto é, com este sistema de medição será operado o controle de posição. O outro sistema de medição é acionado no modo de seguimento. Se os dois sinais de interface estiverem em "1", apenas o 1º sistema de medição estará ativo, se os dois sinais de interface estiverem em "0", o eixo será estacionado.

A comutação é realizada imediatamente com a troca dos sinais de interface, mesmo com o eixo em movimento!

Reaction: NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Remedy: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Durante o referenciamento do encoder ativo de valores reais de posição, após a conclusão da fase 3, o sistema de valores reais do encoder inativo também é passado para o mesmo ponto de referência. Uma posterior diferença de posições entre os dois sistemas de valores reais somente pode ocorrer através de um defeito de encoder ou através de um deslocamento mecânico entre os encoders.

- Controle dos sinais de encoder, cabo de valores reais, conector.

- Controle da fixação mecânica (deslocamento dos cabeçotes de medição, possível torção mecânica).

- Aumentar o MD36500 $MA_ENC_CHANGE_TOL.

Uma continuação do programa não é possível. O programa deve ser cancelado com RESET, depois a execução do programa pode ser reiniciar com NC-START, eventualmente no ponto de interrupção após o "Pré-processamento de blocos com/sem cálculo".

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

25105 Eixo %1 tolerância entre os encoders de posição excedida

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Os dois sistemas de medição divergem consideravelmente, i.é. a diferença de valor atual monitorada ciclicamente dos dois sistemas de medição é superior à tolerância correspondente no dado de máquina MD36510 $MA_ENC_DIFF_TOL. Pode ocorrer somente quando ambos os sistemas de medição estiverem ativos e referenciados (MD30200 $MA_NUM_ENCS = 2). O alarme pode ser reconfigurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.

O NC comuta para modo follow-up.

Canal não está pronto.

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Canal não está pronto.

Remedy: Por favor, informar a área de service autorizada. Verificar os dados de máquina dos encoders ativos e selecionados. Verificar o dado de máquina para a tolerância do encoder (MD36510 $MA_ENC_DIFF_TOL)

Programm continuation: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

25110 Eixo %1 encoder selecionado não está disponível

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: O encoder selecionado não corresponde ao número máximo de encoders no dado de máquina específico de eixo MD30200 $MA_NUM_ENCS, ou seja, o segundo encoder não existe.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Introduzir no dado de máquina MD30200 $MA_NUM_ENCS ('Número de encoders') a quantidade de encoders utilizados para este eixo.
Valor de entrada 0: Eixo sem encoder, p.ex. fuso
Valor de entrada 1: Eixo com 1 encoder, configuração standard
Valor de entrada 2: Eixo com 2 encoders, p.ex. sistema de medição direto e indireto

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

25200 Eixo %1 o bloco de parâmetros solicitado é inválido

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Para o controle de posicionamento foi solicitado um novo bloco de parâmetros cujo número está fora do limite permitido.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Controle dos sinais de interface específicos de eixo e fuso DB31, ... DBX9.0 - .2 (seleção do grupo de parâmetros do servo A, B, C).
Um grupo de parâmetros compreende os dados de máquina:
- MD31050 $MA_DRIVE_AX_RATIO_DENOM [n]
- MD31060 $MA_DRIVE_AX_RATIO_NUMERA [n]
- MD32200 $MA_POSCTRL_GAIN [n]
- MD32800 $MA_EQUIV_CURRCTRL_TIME [n]
- MD32810 $MA_EQUIV_SPEEDCTRL_TIME [n]
- MD32910 $MA_DYN_MATCH_TIME [n]
- MD36200 $MA_AX_VELO_LIMIT [n]

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

25201 Eixo %1 falha no acionamento

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Para PROFIdrive:
O acionamento menciona um erro grave que impede a disponibilidade de operação do acionamento. A causa exata do erro/falha deve ser determinado através da avaliação dos alarmes extras (eventualmente é necessário ativar estes alarmes de diagnóstico através da parametrização dos dados MD DRIVE_FUNCTION_MASK, PROFIBUS_ALARM_ACCESS, etc.):
Alarmes 380500 e 380501 (ou conversão correspondente dos números de alarmes na página da HMI).
O alarme pode ser reconfigurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Remedy: Avaliação dos alarmes de acionamento acima referidos.

Programm continuation: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

25202 Eixo %1 esperando pelo acionamento

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Falha do grupo do acionamento (auto-cancelável).

Reaction: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Apenas para PROFIdrive:
Esperar pelo acionamento. O alarme cobre problemas semelhantes aos do alarme 25201 (consulte este alarme). O alarme aparece constante durante a inicialização, quando o acionamento não se comunica (p. ex. falta de contato do conector do PROFIBUS). Caso contrário, o alarme somente aparece brevemente e em problemas permanentes, ele é substituído pelo alarme 25201 após o timeout interno.

Programm continuation: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

25220 Eixo %1 Relação de transmissão alterada com o ESR liberado

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Visto que uma alteração na relação de transmissão tem efeito sobre o curso de retrocesso percorrido pelo acionamento, não será possível fazer alterações na relação de transmissão durante os seguintes períodos:
- entre a última programação do curso de retrocesso com ESRR e a liberação do ESR
- a partir da liberação ESR

Os seguintes dados de máquina definem as relações de transmissão de um eixo:
MD31050 $MA_DRIVE_AX_RATIO_DENOM
MD31060 $MA_DRIVE_AX_RATIO_NUMERA
MD31064 $MA_DRIVE_AX_RATIO2_DENOM
MD31066 $MA_DRIVE_AX_RATIO2_NUMERA
A relação de transmissão não deve ser alterada nos períodos descritos acima, por exemplo, através da mudança de grupos de parâmetros.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: No caso de faltar a liberação o ESR:
- Alteração da relação de transmissão antes da programação do curso de retrocesso cm ERSS

ou
- Nova programação do curso de retrocesso com ESRR após a alteração da relação de transmissão

Em seguida liberar novamente o ESR.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26000 Eixo %1 supervisão de eixo em repouso

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: O eixo fixado foi pressionado para fora de sua posição nominal. O desvio permitido é definido no dado de máquina específico de eixo MD36050 $MA_CLAMP_POS_TOL.
A fixação de um eixo é ativada com o sinal de interface específico de eixo: DB31, ... DBX2.3 (fixação em andamento).
O alarme pode ser reconfigurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Remedy: Averiguar o desvio de posição em relação à posição nominal e, de acordo com a mesma, aumentar a tolerância permitida no MD ou providenciar uma melhoria mecânica do freio (por exemplo aumentar a pressão de aperto).

Programm continuation: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

26001 Eixo %1 erro de parametrização: Compensação de atrito

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Não é permitido parametrizar a curva característica de adaptação durante a compensação de erros de quadrante, pois o valor de aceleração 2 (MD32560 $MA_FRICT_COMP_ACCEL2) não se situa entre o valor de aceleração 1 (MD32550 $MA_FRICT_COMP_ACCEL1) e o valor de aceleração 3 (MD32570 $MA_FRICT_COMP_ACCEL3).

O alarme pode ser reconfigurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.

O NC comuta para modo follow-up.

Canal não está pronto.

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Canal não está pronto.

Remedy: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.

Verificar os parâmetros de ajuste da compensação de erros de quadrante (compensação de fricção), se necessário, desligar a compensação via MD32500 $MA_FRICT_COMP_ENABLE.

Programm continuation: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

26002 Eixo %1 encoder %2 Erro de parametrização: Número de traços do encoder

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

%2 = Número do encoder

Explanation: 1. Sistema de medição rotativo (MD31000 $MA_ENC_IS_LINEAR[] == FALSE)

O número de traços do encoder configurado no MD31020 $MA_ENC_RESOL[] não é compatível com o dado de máquina para acionamento (PROFIdrive: p979) ou um dos dois MDs é igual a zero!

2. Sistema de medição absoluta (MD30240 $MA_ENC_TYPE[] == 4)

Em encoders absolutos também é verificada a consistência da resolução da pista incremental e absoluta oferecida pelo acionamento.

Para acionamentos PROFIdrive:

compare o parâmetro de acionamento p979 (assim como eventuais parâmetros internos do acionamento e específicos do fabricante de acordo com a respectiva documentação) ou compare as imagens no NC-MDs $MA_ENC_RESOL, $MA_ENC_PULSE_MULT, $MA_ENC_ABS_TURNS_MODULO, etc.

As condições que geram o disparo do alarme são:

* Número de traços no acionamento != $MA_ENC_RESOL

* A normalização e alta resolução das interfaces de PROFIdrive no p979 não são permitidas (fator de deslocamento permitido de 0...30 Bits)

* Para encoders absolutos: Os formatos de interface no p979 para informação absoluta e informação incremental não são compatíveis entre si (isto significa que a posição absoluta no XIST2 é retornada com uma resolução muito imprecisa para uma reconstrução completa da posição)

* Para encoders rotativos após caixa redutora (e ampliação da faixa de deslocamento ativa conforme $MA_ENC_ABS_BUFFERING): O formato de posição absoluta (no Gx_XIST2) é completo/suficiente para a reconstrução da posição mesmo após o Power Off de acordo com a seguinte condição: O $MA_ENC_RESOL* $MA_ENC_PULSE_MULT*$MA_ENC_ABS_TURNS_MODULO não pode ser menor que 2**32. A solução contra a ocorrência do alarme no último caso é possível com o aumento do valor do $MA_ENC_PULSE_MULT (ou da parametrização feita pelo acionamento, p. ex. p418/419 no SINAMICS) ou (com a presença dos pré-requisitos necessários) através da desativação da ampliação da faixa de deslocamento - veja o $MA_ENC_ABS_BUFFERING

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Remedy: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
Ajustar os dados de máquina.
Em encoders absolutos devem ser avaliados os eventuais alarmes de acionamento que indicarem problemas de encoder. Estes podem ser a causa de registros incorretos em MD1022 $MD_ENC_ABS_RESOL_MOTOR/MD1032 $MD_ENC_ABS_RESOL_DIRECT, os quais são lidos do acionamento pelo próprio encoder.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

26003 Eixo %1 erro de parametrização: Passo do fuso

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: O passo de fuso especificado no dado de máquina MD31030 $MA_LEADSCREW_PITCH específico de eixo para o fuso de esferas/fuso trapezoidal é zero.
O alarme pode ser reconfigurado com MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (o canal não está pronto para operar).

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Remedy: Determinar o passo do fuso de esferas (Informação do fabricante da máquina ou medição do passo através de uma cobertura removida) e no dado da máquina MD31030: $MA_LEADSCREW_PITCH inserir LEADSCREW_PITCH (normalmente 10 ou 5 mm/rot.).

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

26004 Eixo %1 encoder %2 erro de parametrização: Distância dos traços com encoders lineares

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = Número do encoder

Explanation: O período de divisão configurado no MD31010 $MA_ENC_GRID_POINT_DIST específico de eixo é zero ou difere dos respectivos parâmetros de acionamento. Para entendimento das relações, compare as explanações do alarme 26002 (no trecho sobre encoder rotativo).
O alarme pode ser reconfigurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Remedy: Por favor, informe o pessoal ou o departamento de service autorizado.
Especificar o período de divisão da régua linear de medição conforme as informações do fabricante da máquina MD31010 $MA_ENC_GRID_POINT_DIST.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

26005 Eixo %1 erro de parametrização: Avaliação da saída

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Para acionamentos analógicos:
A avaliação de saída do setpoint de rotação analógico ajustada no dado de máquina MD32250 $MA_RATED_OUTVAL ou no MD32260 $MA_RATED_VELO é zero.
A avaliação de saída ativa da interface de setpoint de rotação é zero:
a. O MD32260 $MA_RATED_VELO é zero, mesmo que a definição de um valor de referência de normalização for necessária devido o ajuste do MD32250 $MA_RATED_OUTVAL>0,
b. O respectivo parâmetro de normalização por parte do acionamento é zero, inválido ou indisponível, mesmo com a seleção de um ajuste de normalização de interfaces devido o MD32250 $MA_RATED_OUTVAL=0.
Neste caso o parâmetro de acionamento definido para normalização não é dado pelo PROFIdrive, mas especificamente pelo fabricante (compare a respectiva documentação do acionamento: Para SIMODRIVE611U: p880; para SINAMICS: p2000).
O alarme pode ser reconfigurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Remedy: Por favor, informe o pessoal ou o departamento de service autorizado. No dado de máquina MD32250 $MA_RATED_OUTVAL é especificada a tensão de saída nominal [%] do valor nominal máximo (10V) com a qual o número de rotações nominal do motor deverá ser alcançado em [Graus/s] (dado de máquina MD32260 $MA_RATED_VELO).

Programm continuation: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

26006 Eixo %1 encoder %2 tipo de encoder/saída %3 não é possível

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = Número do encoder
%3 = Tipo de encoder/saída

Explanation: Nem todo tipo de encoder ou tipo de saída é possível para todas versões de comando e de acionamento.
Ajustes permitidos:
MD30240 $MA_ENC_TYPE
= 0 Simulação (sempre permitido)
= 1 Encoder incremental de sinal Raw (SIMODRIVE611D e PROFIdrive)
= 4 Encoder absoluto (todos encoders absolutos suportados pelo acionamento PROFIdrive)
MD30130 $MA_CTRLOUT_TYPE
= 0 Simulação
= 1 Standard (acionamentos PROFIdrive)
O alarme pode ser reconfigurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Remedy: Por favor, informe o pessoal ou o departamento de service autorizado.
Controlar e corrigir os dados de máquina MD30240 $MA_ENC_TYPE e/ou MD30130 $MA_CTRLOUT_TYPE.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

26007 Eixo %1 quantidade inválida de passos aproximados para compensação de erro de quadrante

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: A quantidade de passos aproximados para compensação de erro de quadrante deve situar-se na área 1 <= largura de passo aproximado <= valor máximo de MD18342 $MN_MM_QEC_MAX_POINTS (atualmente 1025), porque um valor maior irá exceder a capacidade de memória disponível.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Configurar a variável de sistema $AA_QEC_COARSE_STEPS corretamente!

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26008 Eixo %1 quantidade inválida de passos precisos para compensação de erro de quadrante

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: O incremento fino no QFK $AA_QEC_FINE_STEPS deverá estar na faixa 1 <= incremento fino <= 16, pois esta grandeza influencia no tempo de processamento do QFK.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Configurar a variável de sistema $AA_QEC_FINE_STEPS corretamente!

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26009 Eixo %1 estouro de memória para compensação de erro de quadrante

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: O produto dos dados $AA_QEC_COARSE_STEPS+1 e $AA_QEC_FINE_STEPS não deverá exceder o número máximo de pontos da curva característica (MD38010 $MA_MM_QEC_MAX_POINTS). No caso de uma curva característica dependente da direção, é válido este critério para 2* ($AA_QEC_COARSE_STEPS+1) * $AA_QEC_FINE_STEPS!

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Ou aumentar MD38010 $MA_MM_QEC_MAX_POINTS ou reduzir $AA_QEC_COARSE_STEPS e/ou $AA_QEC_FINE_STEPS.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26010 Eixo %1 curva característica de aceleração com erro na compensação de erro de quadrante

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: $AA_QEC_ACCEL_1/2/3: A curva característica de aceleração é dividida em três áreas. Em cada área há uma quantidade diferente de passos de aceleração. Os dados standard deverão ser alterados somente se a compensação nessas áreas de aceleração for insuficiente.
Valores standard:
- $AA_QEC_ACCEL_1 em cerca de 2% da aceleração máxima ($AA_QEC_ACCEL_3),
- $AA_QEC_ACCEL_2 em cerca 60% der aceleração máxima ($AA_QEC_ACCEL_3),
- $AA_QEC_ACCEL_3 na aceleração máxima (MD32300 $MA_MAX_AX_ACCEL).

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
Introduzir corretamente os valores: 0 < $AA_QEC_ACCEL_1 < $AA_QEC_ACCEL_2 < $AA_QEC_ACCEL_3

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26011 Eixo %1 períodos de medição inválidos na compensação de erro de quadrante

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: $AA_QEC_MEAS_TIME_1/2/3: Tempo de medição para a determinação do critério de erro.
O período de medição começa quando o critério para ativar a inserção do valor de compensação for satisfeito (a velocidade desejada muda de sinal). A finalização é determinada por valores de dados de máquina. Em geral, são necessários períodos de medição diferentes para as três áreas da curva característica. Os parâmetros deverão ser alterados apenas no caso da ocorrência de falhas. Os três dados são, respectivamente, válidos para as três áreas de aceleração correspondentes.
$AA_QEC_MEAS_TIME_1 indica o período de medição (para a determinação do critério de erro) para acelerações na faixa de 0 até $AA_QEC_ACCEL_1.
$AA_QEC_MEAS_TIME_2 indica o período de medição na faixa de $AA_QEC_ACCEL_1 até $AA_QEC_ACCEL_2.
$AA_QEC_MEAS_TIME_3 indica o período de medição na faixa de $AA_QEC_ACCEL_2 até $AA_QEC_ACCEL_3 e assim por diante.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Introduzir corretamente os valores: 0 < $AA_QEC_MEAS_TIME_1 < $AA_QEC_MEAS_TIME_2 < $AA_QEC_MEAS_TIME_3

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26012 Eixo %1 controle de avanço adiantado não ativado com compensação de erro de quadrante

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: O critério de erro para a determinação do erro de quadrante exige uma configuração correta para o controle de avanço adiantado (feedforward contol).
O alarme pode ser reconfigurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Visualização de alarme.
Canal não está pronto.

Remedy: Ligar e ajustar corretamente o controle de avanço adiantado.

Programm continuation: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

26014 Eixo %1 dado de máquina %2 valor inválido

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = String: Valor do MD

Explanation: O dado de máquina contém um valor não válido.

Reaction: NC não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Repetir a entrada com o valor correto e Power On.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

26015 Eixo %1 dado de máquina %2[%3] valor inválido

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = String: Valor do MD
%3 = Índice: MD-Array

Explanation: O dado de máquina contém um valor não válido.

Reaction: NC não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Repetir a entrada com o valor correto e Power On.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

26016 Eixo %1 dado de máquina %2 valor inválido

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = String: Valor do MD

Explanation: O dado de máquina contém um valor não válido.

Reaction: NC não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Repetir a entrada com o valor correto e Reset.

Programm continuation: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

26017 Eixo %1 dado de máquina %2[%3] valor inválido

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = String: Valor do MD
%3 = Índice: MD-Array

Explanation: O dado de máquina contém um valor não válido.

Reaction: NC não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Repetir a entrada com o valor correto e Reset.

Programm continuation: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

26018 Eixo %1 saída de valor nominal do acionamento %2 utilizado repetidamente

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = Número do acionamento

Explanation: A mesma atribuição de setpoint foi realizada em duplicidade.
MD30110 $MA_CTRLOUT_MODULE_NR contém o mesmo valor para diferentes eixos.
PROFIdrive: Os MDs mencionados contém os mesmos valores para diferentes eixos, ou diferentes entradas em $MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS contém os mesmos valores.

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Por favor, informe o departamento de manutenção autorizado. Evitar a dupla parametrização da saída de valor nominal, corrigindo MD30110 $MA_CTRLOUT_MODULE_NR. Verifique também o tipo bus selecionado MD30100 $MA_CTRLOUT_SEGMENT_NR.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

26019 Eixo %1 encoder %2 medição não é possível com este módulo de regulação

Parameters: %1 = Número do eixo NC
%2 = Número do encoder

Explanation: Caso o dado de máquina MD13100 $MN_DRIVE_DIAGNOSIS[8] contenha um valor diferente de zero, o controle encontrou pelo menos um módulo de regulação que não suporta a medição. Do programa de peça foi programada a medição para o eixo correspondente.

Reaction: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Se possível, alterar o movimento de medição de forma a que o eixo respectivo não tenha que se movimentar; e não programar este eixo no bloco MEAS novamente. No entanto, já não é possível consultar um valor medido para este eixo. Senão, substituir o módulo de regulação por um outro que suporte a medição. Veja MD13100 $MN_DRIVE_DIAGNOSIS[8].

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26020 Eixo %1 encoder %2 erro de hardware %3 durante inicialização

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = Número do encoder
%3 = Identificação precisa do erro

Explanation: Erro na inicialização ou acesso ao encoder

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Eixos deste canal devem ser novamente referenciados.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Remedy: Informe o pessoal autorizado/departamento de serviço. Retifique o erro de hardware, substitua o encoder se necessário.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

26022 Eixo %1 encoder %2 medição com simulação de encoder não é possível

Parameters: %1 = Número do eixo NC

%2 = Número do encoder

Explanation: O alarme ocorrerá no controle quando uma medição for feita sem o encoder estar fisicamente instalado (encoder simulado).

Reaction: Reação local ao alarme.

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Remedy: - Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.

- Se possível, alterar o movimento de medição de forma a que o eixo respectivo não tenha que se movimentar; esse eixo também não deve ser programado no bloco MEAS novamente. No entanto, já não é possível consultar um valor medido para este eixo.

- Assegurar-se de que não ocorram medições com encoders simulados (MD30240 $MA_ENC_TYPE).

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26024 Eixo %1 dados de máquina %2 valor alterado

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

%2 = String: Valor do MD

Explanation: Dado de máquina contém um valor inválido e por isso foi trocado pelo software

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Verifique MD

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26025 Eixo %1 dados de máquina %2[%3] valor alterado

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

%2 = String: Valor do MD

%3 = Índice: MD-Array

Explanation: Dado de máquina contém um valor inválido e por isso foi trocado internamente pelo software para um valor válido.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Verifique MD

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26026 Eixo %1 Parâmetro de acionamento P2038 do SINAMICS com valor inadmissível

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Apenas para acionamentos SINAMICS:

O Interface Mode, o qual é configurado através do parâmetro de acionamento P2038, não está em SIMODRIVE 611 universal.

O alarme pode ser cancelado através do MD13070 $MN_DRIVE_FUNCTION_MASK - Bit15.

Porém, aqui devemos observar:

- A ocupação específica de módulo dos bits nas palavras de comando e de estado pode ser diferente.

- Os blocos de dados de acionamento podem ser criados conforme necessidade e não precisam ser subdivididos em 8 grupos. (Para mais detalhes consulte o manual de colocação em funcionamento do SINAMICS). Com isso é possível que os parâmetros dos motores 2-4 estejam atribuídos incorretamente.

Reaction: NC não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: - P2038 = definir 1, ou
- P0922 = definir 100...199, ou
- MD13070 $MN_DRIVE_FUNCTION_MASK, definir Bit15 (observar condições gerais)
e executar o PowerOn uma vez.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

26027 Eixo %1 modo Stiffness Splines não está disponível (%2)

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = ID fino

Explanation: O modo Stiffness Splines não está disponível.
Codificação de multa:
Bit 0 - Bloqueamento da função SINAMICS não está presente (veja P0108)
Bit 1 - $MN_DRIVE_TELEGRAMM_TYPE, conjunto de telegrama que suporta a funcionalidade splines (por exemplo, telegrama 136)
Bit 2 - Conjunto $MA_VELO_FFW_WEIGHT = 100%
Bit 3 - Conjunto $MA_FIPO_TYPE = 2
Bit 4 - Conjunto $MA_FFW_MODE = 3 ou 4
Bit 5 - Conjunto $MN_POSCTRL_SYSCLOCK_TIME_RATIO = 1

Reaction: NC não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Conjunto $MA_SPLINES_CONTROL_CONFIG=0, ou note e implemente o código de erro de multa.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

26030 Eixo %1 encoder %2 Posição absoluta perdida

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = Número do encoder

Explanation: A posição absoluta do encoder absoluto tornou-se inválida
- visto que na mudança de grupo de parâmetros foi detectada uma relação alterada das marchas de transmissão entre o encoder e a usinagem ou
- devido a uma troca de encoders (mudou o número de série do encoder absoluto, compare o MD34230 $MA_ENC_SERIAL_NUMBER, assim como o parâmetro específico de acionamento).

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Eixos deste canal devem ser novamente referenciados.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Remedy: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Novo referenciamento / nova sincronização do encoder absoluto; instalar o encoder absoluto no lado da carga, configurar corretamente (p. ex. MD 31040 $MA_ENC_IS_DIRECT).

Programm continuation: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

26031 Eixo %1 erro de configuração mestre-escravo

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Este alarme surge se o mesmo eixo de máquina for configurado, simultaneamente, como eixo mestre e escravo. Cada eixo acoplado através de mestre-escravo pode ser operado ou como mestre ou como escravo.

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: - Verificar os dados de máquina de todos os eixos acoplados, e se necessário, corrigi-los:
- MD37250 $MA_MS_ASSIGN_MASTER_SPEED_CMD
- MD37252 $MA_MS_ASSIGN_MASTER_TORQUE_CTR.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26032 [Canal %1:] Eixo %2 Master-Slave não configurado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: O acoplamento mestre-escravo não pôde ser ativado devido a falta de configuração.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Verificar a atual configuração do acoplamento mestre-escravo.
A configuração pode ser modificada através da instrução MASLDEF ou dos dados de máquina MD37250 $MA_MS_ASSIGN_MASTER_SPEED_CMD e MD37252 $MA_MS_ASSIGN_MASTER_TORQUE_CTR

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26040 Eixo %1 A parametrização de encoder dado de máquina %2[%3] foi ajustada

Parameters: %1 = Número de eixo
%2 = Identificador do dado de máquina
%3 = Índice dos dados da máquina

Explanation: A parametrização do codificador de leitura P979 da unidade e exibido no MD não combina a parametrização do NCK. O NCK-MD correspondente foi adaptado.

Reaction: NC não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Alimentação exigida. Este alarme somente ocorre quando o NC-MD é configurado desigual ao parâmetro da unidade.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

26050 Eixo %1 mudança do conjunto de parâmetros de %2 para %3 não é possível

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = ra %3 não é possível
%3 = Índice: novo bloco de parâmetros

Explanation: A mudança do conjunto de parâmetros não pode ser efetuada sem saltos. Isto é devido ao conteúdo do conjunto de parâmetros a ser ativado, p.ex. diferentes fatores de engrenamento de carga.

Reaction: O NC comuta para modo follow-up.
Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Nos casos a seguir, a comutação de bloco de parâmetros também é realizada com diferentes configurações dos fatores de transmissão de carga, via MD31060 $MA_DRIVE_AX_RATIO_NUMERA e MD31050 $MA_DRIVE_AX_RATIO_DENOM, sem a emissão de alarme:
1. Caso nenhum controlador de posição esteja ativo (ex: em modo de acompanhamento ou se o fuso esteja no modo de velocidade controlada).
2. No controle de posição com o encoder direto.
3. No controle de posição com encoder indireto (a última posição calculada não deve exceder o valor definido em MD36500 $MA_ENC_CHANGE_TOL).

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26051 [Canal %1:] Bloco %2 parada antecipada no modo contínuo de avanço

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: A interpolação de avanço não parou no final do bloco, como foi requerido, mas somente desacelerará até a parada no próximo bloco. Esta situação de erro ocorre se a parada na mudança de bloco não planejada pela interpolação de avanço, ou não foi detectada em tempo. Uma possível causa é que o PLC tenha trocado de rotação quando MD35500 $MA_SPIND_ON_SPEED_AT_IPO_START > 0, e a máquina teve que aguardar até que o fuso tenha atingido sua rotação nominal. Uma outra possível causa é que a ação síncrona necessite ser finalizada antes a interpolação de avanço continue. O alarme é somente enviado se MD11400 $MN_TRACE_SELECT = 'H400'. A saída do alarme é normalmente suprimida. - MD11400 $MN_TRACE_SELECT tem o nível de proteção Siemens para password.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: MD35500 $MA_SPIND_ON_SPEED_AT_IPO_START = 1. Programar G09 no bloco anterior a emissão do alarme, para permitir à interpolação de avanço parar como planejado.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

26052 [Canal %1:] Bloco %2 velocidade avanço muito alta para transmissão de função auxiliar

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Geralmente, este alarme soa em um bloco com transmissão de função auxiliar durante um movimento. Neste caso, o tempo de espera para reconhecimento da função auxiliar não foi maior que o planejado.

O alarme também soa se a inconsistência interna de controle causar o modo contínuo de avanço (G64, G641, ...), para ser bloqueado inesperadamente.

A interpolação de avanço para abruptamente no fim do bloco indicado na mensagem (interrupção regenerativa). Frequentemente, o alarme 21620 é causado como alarme de acompanhamento. Caso não, o trecho continua após a mudança do bloco.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: - O tempo calculado para a transmissão de função auxiliar durante o movimento origina-se no PLC na maioria dos sistemas. Caso contrário,MD10110 $MN_PLC_CYCLE_TIME_AVERAGE é utilizado para este fim.

- Basicamente, o alarme pode ser evitado programando o bloco G09 indicado na mensagem. Isso interrompe brevemente a interpolação do trecho no fim do bloco.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

26053 [Canal %1:] Bloco %2 Problema de interpolação no LookAhead (módulo %3, identificação %4)

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

%3 = Identificação de módulo

%4 = Código do erro

Explanation: O sincronismo entre a interpolação e a preparação está com erro.

Reaction: Parada do interpretador

Reação local ao alarme.

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Remedy: Favor entrar em contato com a Siemens.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26054 [Canal %1:] Bloco %2 Alarme de interpolação no LookAhead (módulo %3, problema %4)

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

%3 = Identificação de módulo

%4 = Código do erro

Explanation: A capacidade de processamento é insuficiente para criar um perfil uniforme de velocidade de percurso. Disto podem resultar colapsos de velocidade.

Reaction: Reação local ao alarme.

Visualização de alarme.

Visualização de advertência.

Remedy: Alterar a parametrização. Aumentar o ciclo de interpolação.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

26070 [Canal %1:] Eixo %2 não pode ser controlado pelo PLC, quantidade máxima excedida

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Houve a tentativa de se criar mais eixos do que os permitidos para um eixo controlado pelo PLC.

Reaction: Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Verificar a opção "número de eixos controlados pelo PLC" e, se necessário, corrigir ou diminuir a quantidade solicitada de eixos controlados pelo PLC.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

26072 [Canal %1:] Eixo %2 não pode ser controlado pelo PLC

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: O eixo não pode ser controlado pelo PLC. Neste momento, o eixo não pode ser controlado de nenhuma maneira pelo PLC.

Reaction: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Utilizar 'Release' ou 'Waitp' para converter o eixo em um eixo neutro.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

26074 [Canal %1:] Cancelar o controle pelo PLC do eixo %2 não é permitido no atual usuário

Parameters: %1 = canal
%2 = Eixo, fuso

Explanation: O PLC pode retornar o direito de controle de um eixo para a execução do programa de peças somente se o eixo estiver pronto para funcionamento.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Cancelar o sinal VDI de interface "PLC controla eixo", e ativar "Reset axial" e repetir o processo.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

26075 [Canal %1:] Bloco %2 Eixo %3 não disponível para o programa NC, controlado exclusivamente pelo PLC

Parameters: %1 = canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Eixo, fuso

Explanation: Este eixo é controlado exclusivamente pelo PLC. Com isso o eixo não está disponível para o programa NC.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Deixar o eixo ser controlado pelo PLC, não de modo exclusivo, mas de modo temporário. Alteração do dado de máquina MD30460 $MA_BASE_FUNCTION_MASK Bit4.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26076 [Canal %1:] Bloco %2 Eixo %3 não disponível para o programa NC, eixo PLC atribuído definitivamente

Parameters: %1 = canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Eixo, fuso

Explanation: O eixo foi atribuído definitivamente como eixo PLC. Com isso o eixo não está disponível para o programa NC.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Não definir o eixo como eixo PLC atribuído definitivamente. Alteração do dado de máquina MD30460 $MA_BASE_FUNCTION_MASK Bit5.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26077 [Canal %1:] Eixo %2 não disponível para o programa NC, controlado exclusivamente pelo PLC

Parameters: %1 = canal
%2 = Eixo, fuso

Explanation: Este eixo é controlado exclusivamente pelo PLC. Com isso o eixo não está disponível para o programa NC.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Deixar o eixo ser controlado pelo PLC, não de modo exclusivo, mas de modo temporário. Alteração do dado de máquina MD30460 $MA_BASE_FUNCTION_MASK Bit4.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26078 [Canal %1:] Eixo %2 não disponível para o programa NC, eixo PLC atribuído definitivamente

Parameters: %1 = canal
%2 = Eixo, fuso

Explanation: O eixo foi atribuído definitivamente como eixo PLC. Com isso o eixo não está disponível para o programa NC.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Não definir o eixo como eixo PLC atribuído definitivamente. Alteração do dado de máquina MD30460 $MA_BASE_FUNCTION_MASK Bit5.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26080 [Canal %1:] Posição de retorno do eixo %2 não programada ou inválida

Parameters: %1 = canal
%2 = Eixo, fuso

Explanation: Nenhuma posição de retorno programada para o eixo no momento da ativação ou a posição é inválida

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Primeiro criar o valor com POLFA(eixo, tipo , pos.), neste caso criar o tipo = 1 (absoluto) ou o tipo = 2 (incremental); tipo = 0 marca uma posição inválida

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

26081 [Canal %1:] A ativação axial do eixo %2 foi ativada, mas o eixo não é controlado pelo PLC

Parameters: %1 = canal
%2 = Eixo, fuso

Explanation: A ativação axial dos eixos individuais foi ativada. Até o momento da ativação, o eixo não está sendo controlado pelo PLC (nenhum eixo individual). Ou a posição é inválida.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Primeiro passar o eixo para ser controlado pelo PLC (para criar eixos individuais).
Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

26082 [Canal %1:] ESR foi acionado para eixo controlado pelo PLC %2

Parameters: %1 = canal
%2 = Eixo, fuso
Explanation: Um ESR axial foi acionado para um eixo individual (eixo controlado pelo PLC):
A visualização pode ser suprimida via dado de máquina MD11410: $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK bit28 = 1.
Reaction: Visualização de alarme.
Remedy: O eixo individual encontra-se em estado de parada axial após o movimento ESR.
O alarme é cancelado se ocorre um Reset axial para o eixo individual,
e então o eixo individual poderá der deslocado novamente.
Programm continuation: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação
O eixo individual encontra-se em estado de parada axial após o movimento ESR.
O alarme é cancelado se ocorre um Reset axial para o eixo individual,
e então o eixo individual poderá der deslocado novamente.

26100 Eixo %1 acionamento %2 sinal de vida ausente

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = Número do acionamento
Explanation: Caso especial: A emissão do número de acionamento=0 significa que ocorreu um timeout de processamento no nível IPO (consulte também o alarme 4240)
Reaction: NC não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Remedy: Reinialização do acionamento, verifique software do acionamento.
Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

26101 Eixo %1 acionamento %2 sem comunicação

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = Número do acionamento
Explanation: Apenas para PROFIdrive:
O acionamento não se comunica.
Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Eixos deste canal devem ser novamente referenciados.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Remedy: - Verificar a configuração do bus.
- Verificar a interface (conector removido, opcional do modulo não ativado, etc).
Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26102 Eixo %1 acionamento %2 sinal de vida ausente

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = Número do acionamento

Explanation: Apenas para PROFIdrive:
A célula de sinal de vida não é mais atualizada pelo acionamento.

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Eixos deste canal devem ser novamente referenciados.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: - Verificar os ajustes de ciclo (Recomendação: p. ex. MD10062 $MN_POSCTRL_CYCLE_DELAY = 0.0)
- Se necessário, prolongar o tempo de ciclo.
- Reinicializar o acionamento.
- Testar o software do acionamento.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26105 Acionamento para o eixo %1 não foi encontrado

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Apenas para PROFIdrive:
O acionamento parametrizado para o eixo indicado não pôde ser encontrado. Por exemplo, no NC foi parametrizado um PROFIBUS Slave que não está contido no SDB tipo 2000.

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: As possíveis causas são:
- MD30130 $MA_CTRLOUT_TYPE acidentalmente diferente de 0; o acionamento deveria ser simulado (= 0).
- MD30110 $MA_CTRLOUT_MODULE_NR especificado incorretamente, isto é, os números lógicos de acionamento foram trocados e para este acionamento existe um valor inválido no MD13050 $MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS (veja o seguinte item) ou foi especificado um número de acionamento que não existe no barramento (deve-se verificar p. ex. o número de escravos).
- O MD13050 $MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS contém valores que não foram configurados no PROFIBUS (e que também não estão no SDB tipo 2000) ou então não foram selecionados iguais durante a configuração dos endereços dos slots de entrada e de saída.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

26106 Encoder %2 para o eixo %1 não foi encontrado

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = Número do encoder

Explanation: Apenas para PROFIdrive:
O encoder parametrizado para o eixo indicado não pôde ser encontrado. Por exemplo, no NC foi parametrizado um PROFIBUS Slave que não está contido no SDB ou um hardware com defeito foi reportado para ele.

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: As possíveis causas são:
- MD30240 $MA_ENC_TYPE acidentalmente diferente de 0; o encoder deveria ser simulado (= 0).
- MD30220 $MA_ENC_MODULE_NR especificado incorretamente, isto é, os números lógicos de acionamento foram trocados e para este acionamento existe um valor inválido no MD 13050 $MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS (veja o seguinte item) ou foi especificado um número de acionamento que não existe no bus (deve-se verificar p. ex. o número de slaves).
- O MD 13050 $MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS contém valores que não foram configurados no PROFIBUS (p. ex. os valores não estão no SDB Type 2000) ou então foram selecionados endereços divergentes durante a configuração dos endereços dos slots de entrada e de saída do acionamento na configuração PROFIBUS.
- Um erro fatal de encoder foi detectado durante sua seleção (encoder com defeito, removido), por isso o estado de repouso não pode ser ignorado (neste caso, o alarme é disparado ao invés do alarme 25000/25001 - favor verificar outras possíveis causas de erro).

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

26110 Acionado parada/retrocesso do acionamento independente

Explanation: Apenas para SINAMICS:
Alarme informativo: Pelo menos em um eixo foi disparado um comando de "parada e retrocesso autônomos de acionamento"

Reaction: NC não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Desativar a parada e retrocesso autônomos de acionamento, e confirmar o alarme com Reset.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26120 [Canal %1:] Eixo %2, $AA_ESR_ENABLE = 1, mas o eixo deverá ser definido como NEUTRAL

Parameters: %1 = canal
%2 = Eixo, fuso

Explanation: Deve ser definido um eixo como NEUTRO com configuração ESR e $AA_ESR_ENABLE[eixo] = 1.
Porém, os eixos neutros (exceto eixos individuais) não podem executar nenhum ESR.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Definir $AA_ESR_ENABLE[eixo] = 0, antes que o eixo seja definido como NEUTRAL.
O alarme pode ser suprimido através do MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 Bit 6 = 1.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

26121 [Canal %1:] Eixo %2 é NEUTRO e deve ser definido $AA_ESR_ENABLE = 1

Parameters: %1 = canal
%2 = Eixo, fuso

Explanation: O $AA_ESR_ENABLE[eixo] = 1 não deve ser definido em eixos neutros (exceto eixos neutros).
Os eixos neutros (exceto eixos individuais) não podem executar nenhum ESR.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: $AA_ESR_ENABLE[eixo] = 1 não deve ser aplicado em eixos neutros (exceto eixos neutros).
O alarme pode ser suprimido através do MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 Bit 6 = 1.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

26122 [Canal %1:] Eixo %2, $AA_ESR_ENABLE = 1, a troca de eixos não é executada neste estado

Parameters: %1 = canal
%2 = Eixo, fuso

Explanation: Com $AA_ESR_ENABLE[eixo] = 1 não é permitida nenhuma troca de eixos.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Antes da troca de eixos definir $AA_ESR_ENABLE[eixo] = 0.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.
Definir $AA_ESR_ENABLE[eixo] = 0.

26124 [Canal %1:] Eixo %2, $AC_ESR_TRIGGER ativado, mas o eixo é NEUTRO e não pode executar nenhum ESR

Parameters: %1 = canal
%2 = Eixo, fuso

Explanation: O ESR específico de canal ($AC_ESR_TRIGGER) foi ativado, mas um eixo com configuração ESR é NEUTRO no momento do disparo.
Os eixos neutros são ignorados no ESR (exceto eixos individuais, todavia estes reagem somente com o $AA_ESR_TRIGGER[Ax]).

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: $AA_ESR_ENABLE[eixo] = 1 não deveria ser definido para eixos neutros.
O alarme pode ser suprimido através do MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 Bit 6 = 1.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

26126 [canal %1:] Bloco %2; eixo %3: o ESRR ou o ESRS não pôde ser executado, código de erro %4

Parameters: %1 = canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Eixo, fuso
%4 = Código de erro

Explanation: A gravação dos dados dos comandos de programa de peça ESRR ou ESRS não pôde ser executada.
Código de erro:
1: O eixo indicado não foi associado a nenhum acionamento.
2: Um ou mais parâmetros ESR não estão disponíveis no SINAMICS.
3: Houve o impedimento da gravação de um ou mais parâmetros ESR no SINAMICS.

Reaction: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: Código de erro:
1: Verifique a associação dos eixos NC com os acionamentos.
2: Um ou mais parâmetros ESR não estão disponíveis no SINAMICS.
Verifique a associação dos eixos NC com os acionamentos.
A programação do ESRR ou do ESRS somente é possível para o SINAMICS a partir da versão V4.4.
O módulo de função "parada e retrocesso autônomos de acionamento" não está ativo no SINAMICS.
3: Houve o impedimento da gravação de um ou mais parâmetros ESR no SINAMICS.
Ative a emissão de outros alarmes informativos através do MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, Bit 1 = 1.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.
A gravação dos dados dos comandos de programa de peça ESRR ou ESRS foi negada.
Verificar a programação
Confirmar o alarme com Reset

26201 [Canal %1:] Bloco %2: O elemento de cadeia RAIZ não foi encontrado.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O elemento de cadeia cinemática com o nome especificado em MD16800 $MN_ROOT_KIN_ELEM_NAME não foi encontrado.
Este erro não ocorre se os elementos de cadeia cinemática não forem definidos, ou seja, se todas as variáveis do sistema $NK_NAME[n] estiverem vazias.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Modifique o conteúdo dos dados de máquina MD16800 $MN_ROOT_KIN_ELEM_NAME para que se refira a um elemento de cadeia cinemática existente ou adapte o nome de um elemento de cadeia cinemática ao conteúdo dos dados especificados de máquina.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26202 [Canal %1:] Bloco %2: Os nomes dos elos de cadeia cinemática $NK_NAME[%3] e $NK_NAME[%4] são iguais]

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Índice do 1º elemento de cadeia
%4 = Índice do 2º elemento de cadeia

Explanation: Existem (pelo menos) dois elos de cadeia cinemática com o mesmo nome. Os nomes dos elos de cadeia cinemática deverão ser únicos.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Alterar os nomes dos elos de cadeia cinemática envolvidos

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26204 [Canal %1:] Bloco %2: O elemento de cadeia %3, para o qual o $NK_NEXT[%4] faz referência, já está presente na cadeia

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do próximo elo de cadeia
%4 = Índice do elemento da cadeia

Explanation: Em um elo de cadeia como próximo elo é indicado um elo de cadeia que já está contido na cadeia. Com isso é definida uma cadeia fechada não permitida.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Definir a cadeia cinemática de modo que não resulte em nenhuma cadeia fechada.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26208 [Canal %1:] Bloco %2: O elemento de cadeia %3, para o qual o $NK_NEXT[%4] faz referência, não foi encontrado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do próximo elo de cadeia
%4 = Índice do elo de cadeia

Explanation: O elo de cadeia que foi indicada como próximo elo de uma cadeia cinemática não foi encontrado.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Indicar no $NK_NEXT[...] o nome de um elo de cadeia existente.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26210 [Canal %1:] Bloco %2: O elemento de cadeia %3, para o qual o $NK_PARALLEL[%4] faz referência, não foi encontrado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do próximo elemento de cadeia paralela
%4 = Índice do elo de cadeia

Explanation: O elemento de cadeia paralela especificada não foi encontrada.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Em $NK_PARALLEL[...], especifique o nome do elemento de cadeia existente.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26211 [Canal %1:] Bloco %2: $NK_SWITCH_INDEX[%3] é grande demais.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Índice do elemento da cadeia

Explanation: O conteúdo do $NK_SWITCH_INDEX de um elemento de cadeia do tipo "SWITCH" deve ser maior que ou igual a -1 e menor que o conteúdo dos dados da máquina MD18882 $MN_MM_MAXNUM_KIN_SWITCHES.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Inserir um valor permitido em $NK_SWITCH_INDEX.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26216 [Canal %1:] Bloco %2: A direção do eixo em parâmetro relacionado %3 não foi definida.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Valor de offset fino

Explanation: O elemento de cadeia descreve um eixo, cujo sentido é definido pela soma dos valores contidos no $NK_OFF_DIR e no $NK_OFF_DIR_FINE. A definição somente será válida se tanto o valor do vetor de soma como o valor do vetor básico $NK_OFF_DIR forem maior que 1.0e-6.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Especificar os vetores válidos no $NK_OFF_DIR e / ou no $NK_OFF_DIR_FINE ou então alterar o tipo do elemento de cadeia.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26218 [Canal %1:] Bloco %2: Nome inválido no %3[%4]

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome das variáveis de sistema
%4 = Índice das variáveis de sistema

Explanation: Uma variável de sistema do tipo STRING contém um nome inválido.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Utilizar um nome admissível.
Os nomes admissíveis podem ser consultados na documentação das respectivas variáveis de sistema.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26220 [Canal %1:] Bloco %2: tipo de elemento desconhecido em $NK_TYPE[%3]

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Índice das variáveis de sistema

Explanation: A variável de sistema $NK_TYPE contém um tipo de elemento permitido.
Os seguintes tipos são permitidos (nenhuma distinção entre as classes superiores e inferiores):
"OFFSET"
"AXIS_LIN"
"AXIS_ROT"
"ROT_CONST
"SWITCH"
Este alarme também soa quando o tipo de elemento dos elementos da cadeia cinemática e o tipo de eixo do eixo de usinagem inserido no $NK_NAME não se correspondem.
Exemplo: $NK_TYPE[...] contém o tipo "AXIS_LIN" e $NK_AXIS a série "C1", em que C1 é o identificador do eixo de usinagem de um eixo rotativo.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Utilize um tipo permitido.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26222 [Canal %1:] Bloco %2: Os nomes das áreas de proteção $NP_PROT_NAME[%3] e $NP_PROT_NAME[%4] são iguais

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Índice da 1ª área de proteção
%4 = Índice da 2ª área de proteção

Explanation: Foram denominadas duas áreas de proteção com o mesmo nome. Os nomes das áreas de proteção deverão ser únicos.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Renomear uma das áreas de proteção envolvidas.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26224 [Canal %1:] Bloco %2: Os nomes dos elementos de área de proteção $NP_NAME[%3] e $NP_NAME[%4] são iguais

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Índice do 1º elemento de área de proteção
%4 = Índice do 2º elemento de área de proteção

Explanation: Foram denominados dois elementos de área de proteção com o mesmo nome. Os nomes dos elementos de área de proteção deverão ser únicos.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Renomear um dos elementos de área de proteção envolvidos.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26225 [Canal %1:] Bloco %2: Tipo de área de proteção inválida em $NP_PROT_TYPE[%4] da área de proteção $NP_PROT_NAME[%4] = %3.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome da área de proteção
%4 = Índice da área de proteção

Explanation: Um tipo de área de proteção inválida foi inserido.
Somente os seguintes tipos de área de proteção são permitidos:
"MACHINE"
"TOOL"

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Indicar o tipo de área de proteção válido.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26226 [Canal %1:] Bloco %2: Tipo de elemento da área de proteção inválido em $NP_TYPE[%3] do elemento da área de proteção $NP_NAME[%4] = %3.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do elemento da área de proteção
%4 = Índice de elementos de área de proteção

Explanation: Um tipo inválido do elemento da área de proteção foi inserido.
Somente os seguintes tipos de elementos são permitidos:
"FRAME"
"BOX"
"SPHERE"
"CYLINDER"
"FILE"

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Indicar o tipo de área de proteção válido.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26227 [Canal %1:] Bloco %2: O arquivo CAD presente em $NP_FILENAME[%4] = %3 não foi encontrado.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Índice de elementos de área de proteção
%4 = Nome do arquivo

Explanation: Um arquivo CAD especificado no elemento da área de proteção do tipo "FILE" não foi encontrado.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o nome no $NP_FILENAME ou carregar o arquivo CAD no comando com este nome.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26228 [Canal %1:] Bloco %2: O elemento de área de proteção %3, para o qual o $NP_1ST_PROT[%4] faz referência, não foi encontrado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do próximo elemento de área de proteção
%4 = Índice da área de proteção

Explanation: O elemento de área de proteção que foi indicado como primeiro elemento de uma área de proteção não foi encontrado.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Indicar no $NP_1ST_PROT[...] o nome de um elemento de área de proteção existente.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26229 [Canal %1:] Bloco %2: O elemento da área de proteção de ferramenta $NP_NAME[%5] = %3 referente ao $NP_1ST_PROT[%6] é um tipo inválido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do elemento da área de proteção
%4 = Índice do elemento de área de proteção | Índice da área de proteção da ferramenta

Explanation: Se um elemento de área de proteção explicitamente especificado é referido na área de proteção de ferramenta com $NP_1ST_PROT, deve ser o tempo "FRAME".

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Apague a entrada em $NP_1ST_PROT se nenhum frame adicional for exigido ou insira $NP_TYPE = "FRAME" no elemento da área de proteção referente.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26230 [Canal %1:] Bloco %2: O elemento de área de proteção %3, para o qual o $NP_NEXT[%4] / $NP_NEXTP[%4] faz referência, não foi encontrado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do próximo elemento de área de proteção
%4 = Índice da área de proteção

Explanation: O elemento de área de proteção que foi indicado como próximo elemento de uma área de proteção não foi encontrado.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Indicar no $NP_NEXT[...] o nome de um elemento de área de proteção existente.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26231 [Canal %1:] Bloco %2: A área de proteção ou o arquivo CAD %3 referenciado no $TC_TP_PROTA[%4] não foi encontrado.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome (do elemento) da área de proteção da ferramenta
%4 = Número T da ferramenta

Explanation: No parâmetro de ferramenta $TC_TP_PROTA é feita uma referência à uma área de proteção ou arquivo CAD. A área de proteção ou o arquivo CAD não foi encontrado.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Especificar o nome de uma área de proteção existente ou o nome de um arquivo CAD existente no $TC_TP_PROTA[...].

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26232 [Canal %1:] Bloco %2: Número máximo de %3 elementos de área de proteção excedido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do próximo elemento de área de proteção

Explanation: O número máximo permitido de elementos de área de proteção foi excedido.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Reduzir o número de áreas de proteção ou elementos de área de proteção.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26233 [Canal %1:] Bloco %2: O número máximo permitido de elementos de área de proteção da ferramenta foi excedido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O número máximo permitido de elementos de área de proteção reservado para a ferramenta foi excedido.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Aumentar o número de elementos de área de proteção reservado para ferramentas (dado de máquina MD18893 $MN_MM_MAXNUM_3D_T_PROT_ELEM) ou reduzir a complexidade das descrições de ferramentas.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26234 [Canal %1:] Bloco %2: A área de proteção $NP_PROT_NAME[%3] não contém nenhum elemento de área de proteção

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Índice da área de proteção

Explanation: Uma área de proteção deverá conter pelo menos um elemento de área de proteção.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Alterar a definição da área de proteção ou apagar a área de proteção.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26235 [Canal %1:] Bloco %2: Referência não-permitida para um elemento de acompanhamento de um elemento da área de proteção da ferramenta %3 [%4]

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do elemento da área de proteção
%4 = Índice do elemento da área de proteção da ferramenta

Explanation: Uma área de proteção da ferramenta não deve se referir a mais de um elemento da área de proteção explicitamente especificado no tipo de "FRAME". As referências adicionais em tal elemento para acompanhar os elementos em $NP_ADD, $NP_NEXT ou $NP_NEXTP não são permitidos.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Apague todas as entradas em $NP_ADD, $NP_NEXT ou $NP_NEXTP no elemento da área de proteção da ferramenta explicitamente especificado

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26236 [Canal %1:] Bloco %2: O elemento de área de proteção %3, referente ao $NP_NEXT[%4] / $NP_NEXTP[%4], já está presente na cadeia de definições

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do elemento da área de proteção
%4 = Índice de elementos de área de proteção

Explanation: Foi encontrada uma cadeia de definições fechada, isto é, um elemento de área de proteção contém a área de proteção da qual ela mesmo faz parte.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Alterar a definição da área de proteção ou apagar a área de proteção.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26237 [Canall %1:] Bloco %2: $NP_CHAIN_ELEM[%4] = %3 refere-se a um tipo de elemento de cadeia SWITCH.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do elemento de cadeia
%4 = Índice da área de proteção

Explanation: O componente $NP_CHAIN_ELEM da área de proteção específica refere-se a um elemento do tipo "SWITCH". As áreas de proteção não devem ser vinculadas aos elementos deste tipo.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Inserir um valor permitido em $NK_SWITCH_INDEX.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26238 [Canal %1:] Bloco %2: A área de proteção %3, para a qual o $NP_ADD[%4] faz referência, não foi encontrada

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome da área de proteção a ser adicionada
%4 = Índice da área de proteção

Explanation: A área de proteção onde o atual elemento de área de proteção deverá ser adicionado não foi encontrada.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Indicar no $NP_ADD[...] o nome do elemento de área de proteção existente, definir uma área de proteção com o nome indicado ou apagar a entrada.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26239 [Canal %1:] Bloco %2: O tipo de área de proteção %3, referente ao $NP_ADD[%4], se difere do tipo de área de proteção básica.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome da área de proteção a ser adicionada
%4 = Índice da área de proteção

Explanation: O tipo da área de proteção a ser adicionada ao elemento de área de proteção atual e o tipo da área de proteção básica não são idênticos

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Modifique o tipo de área de proteção para ser adicionado ou o tipo de área de proteção básica ($NP_PROT_TYPE) de tal forma que ambos os tipos sejam idênticos.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26240 [Canal %1:] Bloco %2: A área de proteção %3, referida em $NP_ADD[%4], é conectada à cadeia cinemática

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Nome do elemento da área de proteção
%4 = Índice de elementos de área de proteção

Explanation: As áreas de proteção adicionadas em uma área de proteção existente por $NP_ADD[...] não podem estar associadas a uma cadeia cinemática, ou seja, o $NP_CHAIN_ELEM[...] deve estar vazio.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Insira em $NP_ADD[...] uma área de proteção não associada com uma cadeia cinemática ou apague a referência à cadeia cinemática na área de proteção a ser adicionada ou apague a entrada
em $NP_ADD[...].

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26241 [Canal %1:] Bloco %2: A área de proteção de ferramenta %3 ($NP_PROT_NAME[%4]) contém uma referência para uma cadeia cinemática

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Nome da área de proteção
%4 = Índice da área de proteção

Explanation: As áreas definidas de proteção de ferramenta referenciadas ao conteúdo do parâmetro de ferramenta $TC_TP_PROTA[T_NUMMER] não podem conter nenhuma referência à uma cadeia cinemática.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Apague as entradas no $NP_CHAIN_ELEM da área de proteção envolvida.
Em $TC_TP_PROTA, consulte uma área de proteção que não está fixada em uma cadeia cinemática.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26244 [Canal %1:] Bloco %2: A área de proteção %3, para a qual o $NP_ADD[%4] faz referência, já está presente na cadeia de definições

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Índice da área de proteção
%4 = Índice do elemento de área de proteção

Explanation: Foi encontrada uma cadeia de definições fechada, isto é, um elemento de área de proteção contém a área de proteção da qual ela mesmo faz parte.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Alterar a definição da área de proteção ou apagar a área de proteção.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26246 [Canal %1:] Bloco %2: O parâmetro $NP_PARA[%3,%4] é inadmissível

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Índice de elementos de área de proteção
%4 = Índice de parâmetro

Explanation: Um valor de parâmetro inválido para definição do elemento da área de proteção foi indicado.
Os valores do parâmetro devem ser positivos.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Indicar o valor de parâmetro válido.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26248 [Canal %1:] Bloco %2: O conteúdo (%4) do parâmetro $NP_BIT_NO[%3] é inadmissível

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Índice de parâmetro
%4 = Índice de Bit programado

Explanation: Um índice é indicado como bit inválido para a comutação de uma área de proteção pré-ativada entre os estados ativado / desativado.
O índice de bit mais baixo permitido é -1, o índice de bit mais alto permitido é igual ao conteúdo de MDs 18897 $MN_MM_MAXNUM_3D_INTERFACE_IN menos 1.
Como o valor máximo permitido de MD $MN_MM_MAXNUM_3D_INTERFACE_IN é de 64, o índice de bit máximo possível é igual a 63.
Um índice de bit de -1 significa que a área de proteção não foi atribuída a um bit de interface.
Os valores entre 0 e 63 indicam o índice do bit de interface que é usado para comutar o estado de ativação da área de proteção.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Especifique o índice válido.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26250 [Canal %1:] Bloco %2: O conteúdo (%4) do parâmetro $NP_USAGE[%3] é inadmissível

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Índice de parâmetro
%4 = Identificador de utilização programada

Explanation: Um valor inválido foi inserido para o parâmetro $NP_USAGE.
Somente os seguintes valores são permitidos:
"C" ou "c" (utilize somente o elemento de área de proteção para evitar conflitos)
"V" ou "v" (utilize somente o elemento de área de proteção para visualização)
"A" ou "a" (utilize o elemento da área de proteção para evitar colisões e visualizações)

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Remedy: Especifique o índice válido.
Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26252 [Canal %1:] Bloco %2: Nenhum nome foi inserido em $NP_COLL_PAIR[%3, %4].

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = 1° índice
%4 = 2° índice
Explanation: Somente um nome foi inserido no par de colisão $NP_COLL_PAIR[n, 0] - $NP_COLL_PAIR[n, 1].
Se um elemento de um par de colisão contém um nome; então o outro elemento deve conter um nome. O alarme refere-se ao elemento faltante.
Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Remedy: Apague a entrada existente ou adicione a entrada faltante
Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26253 [Canal %1:] Bloco %2: O nome da área de proteção em $NP_COLL_PAIR[%5, %6] = '%3' não foi encontrado.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome da área de proteção
%4 = 1° índice do par de colisão | 2° índice de par de colisão
Explanation: A área de proteção declarada, para qual a entrada em $NP_COLL_PAIR[n, m] se refere, não foi encontrada.
Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Remedy: Insira o nome de uma área de proteção existente.
Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26254 [Canal %1:] Bloco %2: Dois nomes idênticos foram inseridos no par de conflito $NP_COLL_PAIR[%3, 0] - $NP_COLL_PAIR[%3, 1].

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = 1° índice
Explanation: Dois nomes idênticos foram inseridos no par de conflito $NP_COLL_PAIR[n, 0] - $NP_COLL_PAIR[n, 1]. Os dois nomes devem referir-se às diferentes áreas de proteção.
Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Remedy: Insira dois nomes diferentes para a área de proteção.
Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26255 [Canal %1:] Bloco %2: Uma área de proteção foi inserida no elemento do par de conflito $NP_COLL_PAIR[%3, %4] não fixa ao elemento de cadeia cinemática.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = 1° índice
%4 = 2° índice

Explanation: No elemento do par de colisão inserido, foi determinada uma área de proteção que não foi ancorada a uma cadeia cinemática, que é parte da descrição cinemática da máquina. Somente as áreas de proteção como uma posição conhecida no espaço podem ser monitoradas para as colisões.
As áreas de proteção que não foram ancoradas no elemento de cadeia cinemática podem ser adicionadas em outras áreas de proteção (com $NP_ADD[..]), e, se necessário, monitoradas para uma colisão junto com essas áreas.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Apague a entrada em$NP_COLL_PAIR ou defina os componentes da área de proteção $NP_CHAIN_ELEM.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26260 [Canal %1:] Bloco %2: Colisão das duas áreas de proteção %3 e %4.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome da 1ª área de proteção
%4 = Nome da 2ª área de proteção

Explanation: No bloco indicado as duas áreas de proteção entram em colisão, isto é, a distância das duas áreas de proteção é menor que o valor definido no dado de máquina MD10619 $MN_COLLISION_TOLERANCE.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Programa NC ou definição das áreas de proteção envolvidas.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26261 [Canal %1:] Colisão das duas áreas de proteção %2 e %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Nome da 1ª área de proteção
%3 = Nome da 2ª área de proteção

Explanation: As duas áreas de proteção mencionadas entram em colisão.

Reaction: Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Programa NC ou definição das áreas de proteção envolvidas.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26262 [Canal %1:] Memória insuficiente no teste de colisão das duas áreas de proteção %2 e %3. Atual espaço de memória disponível: %4KB.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Nome da 1ª área de proteção
%3 = Nome da 2ª área de proteção
%4 = Atual memória disponível

Explanation: Durante o controle de colisão de duas áreas de proteção é necessária uma memória temporária cuja capacidade depende do número de elementos contidos nas áreas de proteção, da distância das áreas de proteção e do número de eixos da máquina.

A capacidade da memória disponível pode ser controlada através do dado de máquina MD18896 $MN_MM_MAXNUM_3D_COLLISION.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Remedy: Trocar programa NC ou definição das áreas de proteção envolvidas.

Adaptar dado de máquina MD18896 $MN_MM_MAXNUM_3D_COLLISION.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26263 [Canal %1:] Bloco %2: Memória insuficiente para a determinação de distância entre duas áreas de proteção. Atual memória disponível: %3KB.

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

%3 = Atual memória disponível

Explanation: Durante a determinação de distância de duas áreas de proteção com a função PROTDFCT é necessária uma memória temporária cuja capacidade depende do número de elementos contidos nas áreas de proteção e da posição relativa entre as mesmas.

A capacidade da memória disponível pode ser controlada através do dado de máquina MD18896 $MN_MM_MAXNUM_3D_COLLISION.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Remedy: Trocar programa NC ou definição das áreas de proteção envolvidas.

Adaptar dado de máquina MD18896 $MN_MM_MAXNUM_3D_COLLISION.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26264 [Canal %1:] Bloco %2: A área de proteção com o nome %3 não foi encontrada.

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número de bloco

%3 = Nome da área de proteção

Explanation: Uma área de proteção com o nome indicado não foi encontrada (p. ex.durante a função PROTA)

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Remedy: Especificar o nome de uma área de proteção existente, ou definir uma área de proteção com o nome indicado.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26266 [Canal %1:] Bloco %2: A área de proteção com o nome %3 foi programada várias vezes.

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número de bloco

%3 = Nome da área de proteção

Explanation: O nome de uma área de proteção foi programado múltiplas vezes (p. ex. na função PROTA)

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Remedy: Especificar somente uma vez cada nome de área de proteção necessário.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26267 [canal %1:] Bloco %2: falha %3 durante a chamada do procedimento WORKPIECE ou FIXTURE.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Código de erro

Explanation: Durante a chamada do procedimento WORKPIECE ou FIXTURE ocorreu um erro. A causa do erro é determinada com mais detalhes pelo código de erro:
1: Não há memória para criação de uma área de proteção para ferramenta / para meio de fixação (dispositivo).
2: O nome da cadeia cinemática indicada não foi encontrado.
3: O nome do elo de cadeia cinemática indicado não foi encontrado.
4: Foi indicado um nome de Frame inválido (apenas são permitidos os identificadores dos Frames programáveis).
5: O tipo de área de proteção indicado não pode ser interpretado pelo NCK.
6: Nome inadmissível para área de proteção para peça de trabalho. As áreas de proteção para peça de trabalho devem iniciar com __WORKP.
7: Não foi encontrada nenhuma definição de área de proteção com o nome indicado.
8: O nome da área de proteção para meio de fixação não foi especificado.
9: Nome inadmissível para área de proteção para meio de fixação. As áreas de proteção para meio de fixação devem iniciar com __FIXTURE.
10: Falta informar o tipo de área de proteção.
11: Para a área de proteção do tipo "Box" foram especificados menos que três parâmetros.
12: Para a área de proteção do tipo "CYLINDER" foram especificados menos que dois parâmetros.
n: Parâmetro(s) inválido(s) (o significado exato dos possíveis códigos de falha ainda precisa ser definido / ampliado).

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Eliminar a causa do erro mencionado no código de erro.
Definir o Bit NO_ERROR no 5º parâmetro de chamada, para suprimir a emissão dos alarmes.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26268 [Canal %1:] Bloco %2: Para a área de proteção %3 não foi atribuído nenhum Bit de interface.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Nome da área de proteção

Explanation: Foi feita uma tentativa para ativar uma área de proteção para o qual não foi atribuído nenhum bit de interface com o status "P" (PLC controlado). As áreas de proteção com este status podem ser ativadas somente se, em $NP_BIT_NO[..], for definido um bit de interface que pode ser utilizado para alternar o status de monitoramento da área de proteção entre dois estados, o ativo (monitorado) e o desativado (não-monitorado.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Atribuir um Bit de interface para a área de proteção ou selecionar outro modo de ativação (ativo / inativo).

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26269 [Canal %1:] Bloco %2 Erro %3 ao executar a função COLLPAIR.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Código do erro

Explanation: Ocorreu um erro quando a função "COLLPAIR" foi chamada. A causa do erro é mais provavelmente definida pelo parâmetro de erro.
-1 Menos de dois parâmetros (séries) foram inseridos ou pelo menos uma das duas séries estavam na série zero.
-2 A área de proteção inserida no primeiro parâmetro não foi encontrada.
-3 A área de proteção inserida no segundo parâmetro não foi encontrada.
-4 Nenhuma das duas áreas de proteção inseridas foram encontradas.
-5 Ambas as áreas protegidas inseridas foram encontradas, mas não em um par.
6 O modelamento da máquina não é possível. O modelamento da máquina exige que as cadeias cinemáticas e as áreas de proteção podem ser definidas.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Função de chamada com parâmetros válidos.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26270 [Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro de ativação inválido durante a função PROTA.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco

Explanation: O parâmetro de ativação da função PROTA contém um valor inválido.
Somente são permitidos os seguintes valores:
"A" ou "a" (= ativado)
"I" ou "i" (= desativado)
"P" ou "p" (= pré-ativado)
"R" ou "r" (= incorporar o estado de ativação a partir de definições de área de proteção)

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Especificar um parâmetro de ativação válido ("A", "a", "I", "i", "P", "p" , "R", "r").

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26272 [Canal %1:] Bloco %2: O conteúdo (%3) do parâmetro $NP_INIT_STAT[%4] é inadmissível

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Estado programado
%4 = Índice de parâmetro

Explanation: Foi especificado um estado de ativação inválido para uma área de proteção.
Somente são permitidos os seguintes valores:
"A" ou "a" (= ativado)
"I" ou "i" (= desativado)
"P" ou "p" (= pré-ativado)

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Especificar um parâmetro de ativação válido ("A", "a", "I", "i", "P", "p").

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26276 [Canal %1:] Bloco %2: O elemento de cadeia %3, para o qual o $NP_CHAIN_ELEM[%4] faz referência, não foi encontrado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do elemento de cadeia
%4 = Índice da área de proteção

Explanation: O elemento de cadeia cinemática, para o qual a definição de área de proteção faz referência ($NP_CHAIN_ELEM[...]), não foi encontrada.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Especificar no $NP_CHAIN_ELEM[...] o nome de um elemento de cadeia cinemática existente, ou definir um elemento de cadeia com o nome indicado.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26278 [Canal %1:] Bloco %2: O nome de eixo %3 contido no $NK_AXIS[%4] não é conhecido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome de eixo ou de frame
%4 = Índice do elemento da cadeia

Explanation: Um nome desconhecido ou inválido foi inserido no elemento de uma cadeia cinemática no componente $NK_AXIS[...].
O nome inserido deve ser ou um identificador de eixo de usinagem.
O alarme também soa se o nome inserido em $NK_AXIS[...] existe, mas o elemento nomeado não é do tipo definido em $NK_TYPE[...].
Exemplo: $NK_TYPE[...] contém o tipo "AXIS_ROT" e $NK_AXIS[...] o identificador do eixo de usinagem de um eixo linear, por exemplo "X1".

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Insira um nome válido em $NK_AXIS[...] (identificador de eixo de usinagem).
Insira o tipo do elemento em $NK_TYPE[...] que seja referente ao conteúdo de $NK_AXIS.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26280 [Canal %1:] Eixo %2 Perigo de colisão %3 %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = 1ª área de proteção
%4 = Zona de proteção+

Explanation: O eixo indicado foi parado devido ao perigo de colisão.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: No modo de operação Jog: Deslocar o eixo para fora da zona de perigo.
No modo de operação Automático: Determinar e eliminar a causa do perigo de colisão. Possíveis causas: Programa NC incorreto, sobreposição da manivela, acoplamentos de eixos e a limitação ou ativação simultânea de dois canais.

Programm continuation: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

26281 [Canal %1:] Eixo %2 Perigo de colisão %3 %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = 1ª área de proteção
%4 = Zona de proteção+

Explanation: O eixo indicado foi parado devido ao perigo de colisão. Neste caso, a trajetória programada provavelmente foi abandonada, pois não foi possível executar uma parada a tempo na trajetória (situação excepcional).

Reaction: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Remedy: No modo de operação Jog: Deslocar o eixo para fora da zona de perigo.
No modo de operação Automático: Determinar e eliminar a causa do perigo de colisão. Possíveis causas: Programa NC incorreto, sobreposição da manivela, acoplamentos de eixos e a limitação ou ativação simultânea de dois canais.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.
O eixo indicado foi parado devido ao perigo de colisão. Neste caso, a trajetória programada provavelmente foi abandonada, pois não foi possível executar uma parada a tempo na trajetória (situação excepcional).

26282 [Canal %1:] Bloco %2: Definição inválida das áreas de proteção ou das cadeias cinéticas

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Não existem definições válidas das áreas de proteção e / ou das cadeias cinemáticas.
Este alarme aparece se na última chamada do procedimento PROTA ocorrer um erro cuja causa não pôde ser eliminada.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Devem ser definidas as áreas de proteção e cadeias cinemáticas isentas de erros.
Isso ocorre com uma chamada do procedimento PROTA que deverá ser encerrada sem erros.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26284 [Canal %1:] Bloco %2: A chamada da função / procedimento %3 somente é possível se a função -Evitar colisão- estiver disponível.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome da função

Explanation: A função ou procedimento (p. ex. PROTA ou PROTD) mencionado no texto do alarme somente pode ser chamado se a função "Evitar colisão" estiver disponível.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: A função "Evitar colisão" deve ser ativada. Para isso o dado de máquina MD18890 $MN_MM_MAXNUM_3D_PROT_AREAS deverá ser atribuído com um valor maior que zero.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26286 [Canal %1:] Bloco %2: Perigo de colisão em áreas de proteção preativadas por sinais de interface %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Sinal(is) de interface

Explanation: Foi detectada uma colisão onde, pelo menos, uma área de proteção pré-ativada está envolvida.
Uma colisão destas somente ocorre quando o sinal de interface atribuído com uma área de proteção pré-ativada tenha sido ativado, isto é, quando uma área de proteção pré-ativada tenha passado para condição de área de proteção ativa.
Na colisão pode estar envolvida uma área de proteção pré-ativada ou ativa (estática), ou ainda podem estar envolvidas duas outras áreas de proteção pré-ativadas. O número (ou números) dos sinais de interface que estão atribuídos às áreas de proteção pré-ativas são informados no texto do alarme.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Resetar os sinais de interface de ativação.
Redefinir as áreas de proteção.
Recuo

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26290 [Canal %1:] Bloco %2: arquivo CAD $NP_FILENAME[%5] = %3: O número máximo permitido de %6 facetas de área de proteção é excedido.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do arquivo
%4 = Índice de elemento de área de proteção | número máximo de facetas da área de proteção

Explanation: O número máximo permitido de facetas de área de proteção é excedido.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Aumentar o número permitido de facetas de área de proteção (MD18895 $MN_MM_MAXNUM_3D_FACETS) ou reduzir o número de facetas definidas nos arquivos CAD.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26291 [Canal %1:] Bloco %2: Quantidade máxima de %3 facetas de área de proteção para as áreas de proteção interna foi excedida.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Quantidade máxima de facetas de área de proteção

Explanation: O número máximo de facetas de área de proteção foi excedido.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Aumente o número de facetas de área de proteção interna permitida (MD18894 $MN_MM_MAXNUM_3D_FACETS_INTERN).

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26292 [Canal %1:] Bloco %2: Quantidade máxima de %6 de pontos de entrada excedeu no arquivo CAD $NP_FILENAME[%5] = %3.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do arquivo
%4 = Índice de elemento de área de proteção | quantidade máxima de pontos de entrada

Explanation: O número máximo permitido de pontos de entrada foi excedido.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Incremente o número dos elementos faceados disponíveis, na Área de Proteção (MD18895 $MN_MM_MAXNUM_3D_FACETS) ou reduza o número das facetas definidas no arquivo CAD.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26293 [Canal %1:] Bloco %2: arquivo CAD %3 não pode ser escrito.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do arquivo

Explanation: Um arquivo CAD criado internamente não pode ser escrito no sistema de arquivos.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Aumento da capacidade de memória para o sistema de arquivos NC.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26294 [canal %1:] Bloco %2: O arquivo CAD $NP_FILENAME[%4] = %3 não é nenhum arquivo VRML válido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do arquivo
%4 = Índice do elemento da área de proteção

Explanation: O arquivo CAD, não contém dados VRML válidos

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Verifique o formato do dado de entrada CAD/VRML

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26295 Área de proteção %1 foi apenas aproximada.

Parameters: %1 = Nome da área de proteção

Explanation: Uma área de proteção automática pode unicamente ser definida aproximadamente como um resultado de espaço inadequado de memória.

Reaction: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Aumente o número de facetas de área de proteção interna permitida (MD18894 $MN_MM_MAXNUM_3D_FACETS_INTERN).

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

26296 [canal %1:] Bloco %2: O arquivo CAD $NP_FILENAME[%4] = %3 não é nenhum arquivo STL válido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do arquivo
%4 = Índice do elemento da área de proteção

Explanation: O arquivo CAD não contém nenhum dado STL

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Verificar o formato do arquivo CAD/STL.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26298 [canal %1:] Bloco %2: O arquivo Include %4, que deveria ser interpretado no arquivo CAD %3, não foi encontrado.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do arquivo
%4 = Nome do arquivo

Explanation: O arquivo Include, que deveria ser interpretado no arquivo CAD indicado, não foi encontrado.

Reaction: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Verificar o nome e o caminho dos arquivos Include.

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

27000 Eixo %1 não está referenciado com segurança

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Há duas razões para este alarme:
- A posição da máquina ainda não foi confirmada pelo usuário,
- A posição da máquina ainda não foi verificada por um referenciamento de follow-up.

Mesmo que o eixo já esteja referenciado, não existe nenhuma confirmação de que o processo de referenciamento obteve o resultado correto. Por exemplo, resultados incorretos podem ocorrer se o eixo for deslocado quando o comando estiver desligado, com o resultado de que a posição de repouso memorizada antes do desligamento do comando não é mais correta. Para garantir que isto não ocorra, o usuário deve reconhecer a posição atual mostrada, após o primeiro processo de referenciamento.

Quando a liberação do usuário foi primeiramente ativada, os próximos referenciamentos devem ser executados cada vez que o controle for ligado (com encoder absoluto, estes referenciamentos são executados automaticamente). Este procedimento é executado para verificar a posição de repouso memorizada, antes do controle ser desligado.

Através do MD10094 $MN_SAFE_ALARM_SUPPRESS_LEVEL (MD>=3) a indicação do alarme pode ser ajustada de modo que seja indicado o alarme geral 27100 para todos os eixos SI.

Reaction: Visualização de alarme.

SGA "Eixo seguramente referenciado" não está acionado. SE será desligado se a posição atual segura não for confirmada por um reconhecimento de usuário. Se o reconhecimento pelo usuário foi ativado, SE permanecerá ativo. Os cames de segurança serão calculados e emitidos. Entretanto, sua funcionalidade está limitada como ainda não foi confirmado.

Remedy: Deslocar o eixo até uma posição conhecida, passar para o modo de operação "Referenciamento" e pressionar a Softkey "Reconhecimento". Na tela de reconhecimento, verificar as posições indicadas da máquina. Se elas correspondem ao esperado na posição conhecida, deve-se confirmar com a tecla toggle. Caso a liberação do usuário já esteja ativada, referenciar novamente o eixo.

Alterar a confirmação do usuário é somente possível com a chave se segurança na posição 3 ou após a introdução da password.

ATENÇÃO:

Se o eixo não foi referenciado com segurança e a liberação do usuário não foi confirmada, então o seguinte se aplica:

- Os cames de segurança ainda não estão seguros.
- As posições finais seguras ainda não estão ativas

Programm continuation: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

27001 Eixo %1 defeito em um canal de monitoração, código %2, valores: NCK %3, acionamento %4

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

%2 = Informação adicional do índice de comparação cruzada

%3 = Informação adicional valor de comparação NCK

%4 = Informação adicional do valor de comparação do acionamento

Explanation: Entre os dois canais de monitoramento (NCK e acionamento) ocorre uma comparação mútua cíclica do estado das funções de monitoramento relacionadas à segurança. A comparação é executada separadamente para cada combinação NCK/ acionamento.

Por ciclo de monitoramento (MD10091 $MN_INFO_SAFETY_CYCLE_TIME) compara-se um critério de uma lista de comparação entre o NCK e o acionamento. No próximo ciclo de monitoramento compara-se o próximo critério, e assim por diante. Assim que a lista de comparação inteira estiver processada, inicia-se novamente o processamento das comparações. O tempo de comparação total resultante para o processamento da lista é indicado no MD10092 $MN_INFO_CROSSCHECK_CYCLE_TIME (fator x MD10091 $MN_INFO_SAFETY_CYCLE_TIME - o fator pode divergir em função da versão de SW).

O alarme "Defeito em um canal de monitoramento" é sinalizado quando a comparação mútua dos dois canais de monitoramento detecta uma diferença entre os dados de entrada ou nos resultados do monitoramento. Um dos monitoramentos não funciona mais de maneira confiável.

O índice de comparação cruzada retornado no texto do alerme também é denominado de código STOP F. No alarme 27001 também é informado o código STOP F em que o NCK detectou um erro de comparação cruzada pela primeira vez.

O código STOP F do acionamento (associado ao alarme C01711) pode ser consultado na tela de diagnósticos ou no parâmetro r9795. Se houver uma diferença em vários passos da comparação, uma variedade de valores de código STOP F poderá ser indicada alternadamente nestes pontos.

Existem perfis de erros que podem ser detectados por várias comparações na lista de comparação, isto é, o valor de código STOP F indicado nem sempre retorna uma informação clara sobre a causa do erro. O procedimento associado é explanado em cada um dos códigos de erro:

- 0 Nenhum erro detectado neste canal; alarme subsequente ao alarme de acionamento C01711.
- 1 Lista de resultados 1: Diferença no resultado SBH, SG, SBR ou SE, p. ex. pela ativação inconsistente dos canais de monitoramento. Para mais informações, consulte os parâmetros de acionamento r9710[0], r9710[1].
- 2 Lista de resultados 2: Diferença no resultado SN, n_x. Para mais informações, consulte os parâmetros de acionamento r9711[0], r9711[1].
- 3 Diferença de valor real maior que a configurada no MD36942 $MA_SAFE_POS_TOL.
- 4 não atribuído.
- 5 Habilitações de função MD36901 $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE.
- 6 Limite de velocidade MD36931 $MA_SAFE_VELO_LIMIT[0].
- 7 Limite de velocidade MD36931 $MA_SAFE_VELO_LIMIT[1].
- 8 Limite de velocidade MD36931 $MA_SAFE_VELO_LIMIT[2].
- 9 Limite de velocidade MD36931 $MA_SAFE_VELO_LIMIT[3].
- 10 Tolerância para parada de serviço segura MD36930 $MA_SAFE_STANDSTILL_TOL.
- 11 Posição limite MD36934 $MA_SAFE_POS_LIMIT_PLUS[0].
- 12 Posição limite MD36935 $MA_SAFE_POS_LIMIT_MINUS[0].
- 13 Posição limite MD36934 $MA_SAFE_POS_LIMIT_PLUS[1].
- 14 Posição limite MD36935 $MA_SAFE_POS_LIMIT_MINUS[1].
- 15 Posição de came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[0] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 16 Posição de came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[0].
- 17 Posição de came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[0] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 18 Posição de came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[0].
- 19 Posição de came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[1] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 20 Posição de came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[1].
- 21 Posição de came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[1] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 22 Posição de came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[1].
- 23 Posição de came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[2] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 24 Posição de came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[2].
- 25 Posição de came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[2] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 26 Posição de came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[2].
- 27 Posição de came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[3] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 28 Posição de came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[3].
- 29 Posição de came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[3] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 30 Posição de came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[3].
- 31 Tolerância do valor real de posição MD36942 $MA_SAFE_POS_TOL. MD36949 $MA_SAFE_SLIP_VELO_TOL para sincronização de valores reais ativada (escorregamento)

- 32 Tolerância de posição de ref. MD36944 $MA_SAFE_REFP_POS_TOL.
- 33 Tempo de atraso SG[x] -> SG[y] MD36951 $MA_SAFE_VELO_SWITCH_DELAY.
- 34 Tempo de atraso da comparação cruzada MD36950 $MA_SAFE_MODE_SWITCH_TIME.
- 35 Tempo de atraso para supressão de pulsos da parada B MD36956 $MA_SAFE_PULSE_DISABLE_DELAY.
- 36 Tempo de atraso para supressão de pulsos da parada de teste MD36957 $MA_SAFE_PULSE_DIS_CHECK_TIME.
- 37 Tempo de atraso da parada C -> SBH MD36952 $MA_SAFE_STOP_SWITCH_TIME_C.
- 38 Tempo de atraso da parada D -> SBH MD36953 $MA_SAFE_STOP_SWITCH_TIME_D.
- 39 Tempo de atraso da parada E -> SBH MD36954 $MA_SAFE_STOP_SWITCH_TIME_E.
- 40 Reação de parada com SG excedido MD36961 $MA_SAFE_VELO_STOP_MODE.
- 41 Reação de parada com SE excedido MD36962 $MA_SAFE_POS_STOP_MODE.
- 42 Velocidade de imobilização MD36960 $MA_SAFE_STANDSTILL_VELO_TOL.
- 43 Teste de memória da reação de parada.
- 44 Valor de posição real + SG[0] MD36931 $MA_SAFE_VELO_LIMIT[0].
- 45 Valor de posição real - SG[0] MD36931 $MA_SAFE_VELO_LIMIT[0].
- 46 Valor de posição real + SG[1] MD36931 $MA_SAFE_VELO_LIMIT[1].
- 47 Valor de posição real - SG[1] MD36931 $MA_SAFE_VELO_LIMIT[1].
- 48 Valor de posição real + SG[2] MD36931 $MA_SAFE_VELO_LIMIT[2].
- 49 Valor de posição real - SG[2] MD36931 $MA_SAFE_VELO_LIMIT[2].
- 50 Valor de posição real + SG[3] MD36931 $MA_SAFE_VELO_LIMIT[3].
- 51 Valor de posição real - SG[3] MD36931 $MA_SAFE_VELO_LIMIT[3].
- 52 Posição de imobilização + tolerância MD36930 $MA_SAFE_STANDSTILL_TOL.
- 53 Posição de imobilização - tolerância MD36930 $MA_SAFE_STANDSTILL_TOL.
- 54 Valor de posição real + n_x + tolerância MD36946 $MA_SAFE_VELO_X + MD36942 $MA_SAFE_POS_TOL.
- 55 Valor de posição real + n_x MD36946 $MA_SAFE_VELO_X.
- 56 Valor de posição real - n_x MD36946 $MA_SAFE_VELO_X.
- 57 Valor de posição real - n_x - tolerância MD36946 $MA_SAFE_VELO_X - MD36942 $MA_SAFE_POS_TOL.
- 58 Solicitação de imobilização externa ativa.
- 59 Fator de correção SG 1 MD36932 $MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR[0].
- 60 Fator de correção SG 2 MD36932 $MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR[1].
- 61 Fator de correção SG 3 MD36932 $MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR[2].
- 62 Fator de correção SG 4 MD36932 $MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR[3].
- 63 Fator de correção SG 5 MD36932 $MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR[4].
- 64 Fator de correção SG 6 MD36932 $MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR[5].
- 65 Fator de correção SG 7 MD36932 $MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR[6].
- 66 Fator de correção SG 8 MD36932 $MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR[7].
- 67 Fator de correção SG 9 MD36932 $MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR[8].
- 68 Fator de correção SG 10 MD36932 $MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR[9].
- 69 Fator de correção SG 11 MD36932 $MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR[10].
- 70 Fator de correção SG 12 MD36932 $MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR[11].
- 71 Fator de correção SG 13 MD36932 $MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR[12].
- 72 Fator de correção SG 14 MD36932 $MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR[13].
- 73 Fator de correção SG 15 MD36932 $MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR[14].
- 74 Fator de correção SG 16 MD36932 $MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR[15].
- 75 Limite de velocidade n<nx MD36946 $MA_SAFE_VELO_X ou histerese de velocidade n<nx MD36947 $MA_SAFE_VELO_X_HYSTERESIS.
- 76 Reação de parada SG1 MD36963 $MA_SAFE_VELO_STOP_REACTION[0].
- 77 Reação de parada SG2 MD36963 $MA_SAFE_VELO_STOP_REACTION[1].
- 78 Reação de parada SG3 MD36963 $MA_SAFE_VELO_STOP_REACTION[2].
- 79 Reação de parada SG4 MD36963 $MA_SAFE_VELO_STOP_REACTION[3].
- 80 Valor modulo de cames seguros MD36905 $MA_SAFE_MODULO_RANGE.
- 81 Tolerância de velocidade real MD36948 $MA_SAFE_STOP_VELO_TOL.
- 82 SGEs de fator de correção SG 0...15 = posição SGE ativa. -1 = Correção SG inativa (nem SG2 nem SG4 ativa ou função não ativada via MD36901 $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE).

- 83 Duração do teste de aceitação diferente MD36958 $MA_SAFE_ACCEPTANCE_TST_TIMEOUT.
- 84 Tempo de atraso da parada F -> parada B MD36955 $MA_SAFE_STOP_SWITCH_TIME_F.
- 85 Tempo de atraso, supressão de pulsos, falha de barramento MD10089 $MN_SAFE_PULSE_DIS_TIME_BUSFAIL.
- 86 Sistema de encoder simples MD36914 $MA_SAFE_SINGLE_ENC.
- 87 Atribuição de encoder MD36912 $MA_SAFE_ENC_INPUT_NR.
- 88 Habilitação de cames MD36903 $MA_SAFE_CAM_ENABLE.
- 89 Frequência limite do encoder MD36926 $MA_SAFE_ENC_FREQ_LIMIT.
- 90 SGA de came fora do MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL diferente.
- 91 Posição de came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[4] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 92 Posição de came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[4].
- 93 Posição de came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[4] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 94 Posição de came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[4].
- 95 Posição de came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[5] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 96 Posição de came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[5].
- 97 Posição de came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[5] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 98 Posição de came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[5].
- 99 Posição de came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[6] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 100 Posição de came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[6].
- 101 Posição de came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[6] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 102 Posição de came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[6].
- 103 Posição de came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[7] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 104 Posição de came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[7].
- 105 Posição de came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[7] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 106 Posição de came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[7].
- 107 Posição de came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[8] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 108 Posição de came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[8].
- 109 Posição de came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[8] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 110 Posição de came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[8].
- 111 Posição de came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[9] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 112 Posição de came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[9].
- 113 Posição de came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[9] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 114 Posição de came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[9].
- 115 Posição de came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[10] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 116 Posição de came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[10].
- 117 Posição de came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[10] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 118 Posição de came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[10].
- 119 Posição de came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[11] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 120 Posição de came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[11].
- 121 Posição de came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[11] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 122 Posição de came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[11].
- 123 Posição de came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[12] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 124 Posição de came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[12].
- 125 Posição de came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[12] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 126 Posição de came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[12].
- 127 Posição de came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[13] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 128 Posição de came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[13].
- 129 Posição de came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[13] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 130 Posição de came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[13].
- 131 Posição de came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[14] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 132 Posição de came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[14].
- 133 Posição de came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[14] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 134 Posição de came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[14].

- 135 Posição de came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[15] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 136 Posição de came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[15].
- 137 Posição de came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[15] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 138 Posição de came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[15].
- 139 Posição de came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[16] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 140 Posição de came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[16].
- 141 Posição de came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[16] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 142 Posição de came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[16].
- 143 Posição de came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[17] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 144 Posição de came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[17].
- 145 Posição de came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[17] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 146 Posição de came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[17].
- 147 Posição de came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[18] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 148 Posição de came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[18].
- 149 Posição de came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[18] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 150 Posição de came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[18].
- 151 Posição de came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[19] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 152 Posição de came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[19].
- 153 Posição de came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[19] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 154 Posição de came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[19].
- 155 Posição de came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[20] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 156 Posição de came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[20].
- 157 Posição de came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[20] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 158 Posição de came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[20].
- 159 Posição de came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[21] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 160 Posição de came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[21].
- 161 Posição de came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[21] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 162 Posição de came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[21].
- 163 Posição de came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[22] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 164 Posição de came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[22].
- 165 Posição de came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[22] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 166 Posição de came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[22].
- 167 Posição de came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[23] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 168 Posição de came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[23].
- 169 Posição de came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[23] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 170 Posição de came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[23].
- 171 Posição de came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[24] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 172 Posição de came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[24].
- 173 Posição de came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[24] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 174 Posição de came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[24].
- 175 Posição de came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[25] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 176 Posição de came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[25].
- 177 Posição de came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[25] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 178 Posição de came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[25].
- 179 Posição de came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[26] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 180 Posição de came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[26].
- 181 Posição de came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[26] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 182 Posição de came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[26].
- 183 Posição de came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[27] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 184 Posição de came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[27].
- 185 Posição de came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[27] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 186 Posição de came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[27].

- 187 Posição de came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[28] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 188 Posição de came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[28].
- 189 Posição de came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[28] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 190 Posição de came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[28].
- 191 Posição de came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[29] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 192 Posição de came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[29].
- 193 Posição de came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[29] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 194 Posição de came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[29].
- 195 Atribuição de pista de cames SN1 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[0].
- 196 Atribuição de pista de cames SN2 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[1].
- 197 Atribuição de pista de cames SN3 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[2].
- 198 Atribuição de pista de cames SN4 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[3].
- 199 Atribuição de pista de cames SN5 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[4].
- 200 Atribuição de pista de cames SN6 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[5].
- 201 Atribuição de pista de cames SN7 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[6].
- 202 Atribuição de pista de cames SN8 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[7].
- 203 Atribuição de pista de cames SN9 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[8].
- 204 Atribuição de pista de cames SN10 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[9].
- 205 Atribuição de pista de cames SN11 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[10].
- 206 Atribuição de pista de cames SN12 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[11].
- 207 Atribuição de pista de cames SN13 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[12].
- 208 Atribuição de pista de cames SN14 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[13].
- 209 Atribuição de pista de cames SN15 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[14].
- 210 Atribuição de pista de cames SN16 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[15].
- 211 Atribuição de pista de cames SN17 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[16].
- 212 Atribuição de pista de cames SN18 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[17].
- 213 Atribuição de pista de cames SN19 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[18].
- 214 Atribuição de pista de cames SN20 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[19].
- 215 Atribuição de pista de cames SN21 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[20].
- 216 Atribuição de pista de cames SN22 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[21].
- 217 Atribuição de pista de cames SN23 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[22].
- 218 Atribuição de pista de cames SN24 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[23].
- 219 Atribuição de pista de cames SN25 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[24].
- 220 Atribuição de pista de cames SN26 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[25].
- 221 Atribuição de pista de cames SN27 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[26].
- 222 Atribuição de pista de cames SN28 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[27].
- 223 Atribuição de pista de cames SN29 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[28].
- 224 Atribuição de pista de cames SN30 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[29].
- 225 Lista de resultados 3: Diferença no resultado para "Pista segura de cames" dos cames SN1..6.
- 226 Lista de resultados 4: Diferença no resultado para "Pista segura de cames" dos cames SN7..12.
- 227 Lista de resultados 5: Diferença no resultado para "Pista segura de cames" dos cames SN13..18.
- 228 Lista de resultados 6: Diferença no resultado para "Pista segura de cames" dos cames SN19..24.
- 229 Lista de resultados 7: Diferença no resultado para "Pista segura de cames" dos cames SN25.. 30.
- 230 Constante de tempo de filtro n<nx MD36945 $MA_SAFE_VELO_X_FILTER_TIME.
- 231 Histerese de velocidade n<nx MD36947 $MA_SAFE_VELO_X_HYSTERESIS.
- 232 Valor real de velocidade filtrado e seguro.
- 233 Valor real de velocidade nx: MD36946 $MA_SAFE_VELO_X.
- 234 Valor real de velocidade nx - tolerância: MD36946 $MA_SAFE_VELO_X - MD36947 $MA_SAFE_VELO_X_HYSTERESIS.
- 235 Valor real de velocidade -nx + tolerância: -MD36946 $MA_SAFE_VELO_X + MD36947 $MA_SAFE_VELO_X_HYSTERESIS.
- 236 Valor real de velocidade -nx: -MD36946 $MA_SAFE_VELO_X.
- 237 SGA "n<nx" fora do MD36947 $MA_SAFE_VELO_X_HYSTERESIS diferente.

- 238 não atribuído.
- 239 não atribuído.
- 240 não atribuído.
- 241 não atribuído.
- 242 não atribuído.
- 243 não atribuído.
- 244 não atribuído.
- 245 não atribuído.
- 246 não atribuído.
- 247 não atribuído.
- 248 não atribuído.
- 249 não atribuído.
- 250 não atribuído.
- 251 não atribuído.
- 252 não atribuído.
- 253 não atribuído.
- 254 não atribuído.
- 255 não atribuído.
- 256 Lista de resultados 1: Diferença no resultado SBH, SG, SBR ou SE, p. ex. pela ativação inconsistente dos canais de monitoramento. Para mais informações, consulte os parâmetros de acionamento r9710[0], r9710[1].
- 257 não atribuído.
- 258 não atribuído.
- 259 não atribuído.
- 260 não atribuído.
- 261 não atribuído.
- 262 não atribuído.
- 263 não atribuído.
- 264 não atribuído.
- 265 Lista de resultados 1: Diferença no resultado SBH, SG, SBR ou SE, p. ex. pela ativação inconsistente dos canais de monitoramento. Para mais informações, consulte os parâmetros de acionamento r9710[0], r9710[1].
- 266 Velocidade de comutação da parada de serviço segura MD37920 $MA_SAFE_STANDSTILL_VELO_LIMIT.
- 267 Tempo de atraso para comutação para a parada de serviço segura MD37922 $MA_SAFE_STANDSTILL_DELAY.
- 1000 O temporizador de controle expirou: Se um canal informa outro canal sobre uma alteração de SGE, este temporizador de controle será usado para verificar se o temporizador de atualização expirou no outro canal.
- 1002 Confirmação de usuário inconsistente: Os dados de confirmação de usuário são diferentes nos dois canais de monitoramento após 4 segundos.

Os seguintes valores são exibidos no texto do alarme:

%3 Estado da confirmação de usuário NCK.

%4 Estado da confirmação de usuário para acionamento.

- 1003 A tolerância de referência MD36944 $MA_SAFE_REFP_POS_TOL foi excedida.
- 1004 Erro de plausibilidade da confirmação de usuário.
- 1005 Pulsos suprimidos com a seleção da parada de teste.
- 1009 Pulsos não suprimidos após o tempo de parada de teste MD36957 $MA_SAFE_PULSE_DIS_CHECK_TIME.
- 1011 Estado do teste de aceitação NCK/acionamento diferente.
- 1013 A confirmação de usuário NCK da PLC SRAM e a confirmação de usuário NCK dos dados de máquina NCK são diferentes.
- 1014 O número de eixo NCK da PLC SRAM e o número de eixo NCK da inicialização são diferentes.
- 1020 A comunicação entre o canal NCK e o canal de monitoramento do acionamento foi interrompida.
- 1023 Erro no teste de eficiência no Sensor Module.
- 1024 A posição de imobilização NCK da PLC SRAM e a posição de imobilização NCK dos dados de máquina NCK são diferentes.
- 1025 Erro de plausibilidade na ativação do estacionamento: O encoder sinaliza o estacionamento sem solicitação do usuário.

- 1026 Erro de plausibilidade na sincronização de cames entre o NCK e o PLC (função "Pista segura de cames").

Reaction: NC START desabilitado neste canal.

Visualização de alarme.

Um Stop F foi acionado.

Se uma monitoração segura estava ativa, o STOP B também foi ativado automaticamente. Então será necessário desligar e ligar o comando (PowerOn).

Remedy: Encontrar a diferença entre os canais de monitoramento. O código de erro indica a causa do alarme.

Pode ser que os dados de máquina relevantes à segurança não sejam mais os mesmos (recarregar se necessário) ou então as entradas seguras não possuem mais o mesmo nível (medir novamente).

Se nenhum desses erros for encontrado, pode haver um erro em uma CPU, como uma célula de memória "falha". Este erro pode ser temporário (eliminado com Power On) ou permanente (se ele reaparecer após o Power On, substituir o hardware).

Códigos de erro para STOP F:

0: nenhum erro neste canal. Localizar a causa em outro canal.

1: Lista de resultados 1. Ativação inconsistente das funções através dos SGEs, avaliar a codificação precisa do erro no SINAMICS r9710[0], r9710[1].

2: Lista de resultados 2. Controlar a tolerância dos cames, avaliar a codificação precisa do erro no SINAMICS r9711[0], r9711[1].

3: Posição real. Avaliação de encoder incorreta (controlar os MDs). Posição de imobilizada armazenada diferente.

4: nenhuma comparação cruzada.

5: Habilitações de função. Especificar MDs igualmente.

6: Valor limite para SG1. Especificar MDs igualmente.

7: Valor limite para SG2. Especificar MDs igualmente.

8: Valor limite para SG3. Especificar MDs igualmente.

9: Valor limite para SG4. Especificar MDs igualmente.

10: Tolerância de imobilização. Especificar MDs igualmente.

11: Valor limite superior SE1. Especificar MDs igualmente.

12: Valor limite inferior SE1. Especificar MDs igualmente.

13: Valor limite superior SE2. Especificar MDs igualmente.

14: Valor limite inferior SE2. Especificar MDs igualmente.

15: Cames seguros 1+ (+tolerância). Especificar MDs igualmente.

16: Cames seguros 1+. Especificar MDs igualmente.

17: Cames seguros 1- (+tolerância). Especificar MDs igualmente.

18: Cames seguros 1-. Especificar MDs igualmente.

19: Cames seguros 2+ (+tolerância). Especificar MDs igualmente.

20: Cames seguros 2+. Especificar MDs igualmente.

21: Cames seguros 2- (+tolerância). Especificar MDs igualmente.

22: Cames seguros 2-. Especificar MDs igualmente.

23: Cames seguros 3+ (+tolerância). Especificar MDs igualmente.

24: Cames seguros 3+. Especificar MDs igualmente.

25: Cames seguros 3- (+tolerância). Especificar MDs igualmente.

26: Cames seguros 3-. Especificar MDs igualmente.

27: Cames seguros 4+ (+tolerância). Especificar MDs igualmente.

28: Cames seguros 4+. Especificar MDs igualmente.

29: Cames seguros 4- (+tolerância). Especificar MDs igualmente.

30: Cames seguros 4-. Especificar MDs igualmente.

31: Tolerância de posição. Especificar MDs igualmente.

32: Tolerância de posição de referência. Especificar MDs igualmente.

33: Tempo de mudança de velocidades. Especificar MDs igualmente.

34: Tempo de tolerância da comutação SGE. Especificar MDs igualmente.

35: Tempo de retardo para supressão de pulsos. Especificar MDs igualmente.

36: Tempo de verificação da supressão de pulsos. Especificar MDs igualmente.

37: Tempo de transição STOP C após SBH. Especificar MDs igualmente.

38: Tempo de transição STOP D após SBH. Especificar MDs igualmente.

39: Tempo de transição STOP E após SBH. Especificar MDs igualmente.

40: Reação de parada após SG. Especificar MDs igualmente.

41: Reação de parada após SE. Especificar MDs igualmente.

42: Rotação de desligamento após supressão de pulsos. Especificar MDs igualmente.

43: Teste de memória da reação de parada.

44: Posição real + valor limite SG1.
45: Posição real - valor limite SG1.
46: Posição real + valor limite SG2.
47: Posição real - valor limite SG2.
48: Posição real + valor limite SG3.
49: Posição real - valor limite SG3.
50: Posição real + valor limite SG4.
51: Posição real - valor limite SG4.
52: Posição de imobilização + tolerância.
53: Posição de imobilização - tolerância.
54: Posição real "+ nx" + tolerância.
55: Posição real "+ nx".
56: Posição real "- nx".
57: Posição atual "- nx" + tolerância.
58: Atual solicitação de parada.
59: Fator de correção SG 1. Especificar MDs igualmente.
60: Fator de correção SG 2. Especificar MDs igualmente.
61: Fator de correção SG 3. Especificar MDs igualmente.
62: Fator de correção SG 4. Especificar MDs igualmente.
63: Fator de correção SG 5. Especificar MDs igualmente.
64: Fator de correção SG 6. Especificar MDs igualmente.
65: Fator de correção SG 7. Especificar MDs igualmente.
66: Fator de correção SG 8. Especificar MDs igualmente.
67: Fator de correção SG 9. Especificar MDs igualmente.
68: Fator de correção SG 10. Especificar MDs igualmente.
69: Fator de correção SG 11. Especificar MDs igualmente.
70: Fator de correção SG 12. Especificar MDs igualmente.
71: Fator de correção SG 13. Especificar MDs igualmente.
72: Fator de correção SG 14. Especificar MDs igualmente.
73: Fator de correção SG 15. Especificar MDs igualmente.
74: Fator de correção SG 16. Especificar MDs igualmente.
75: Limite de velocidade n<nx ou histerese de velocidade n<nx. Especificar MDs igualmente.
76: Reação de parada com SG1. Especificar MDs igualmente.
77: Reação de parada com SG2. Especificar MDs igualmente.
78: Reação de parada com SG3. Especificar MDs igualmente.
79: Reação de parada com SG4. Especificar MDs igualmente.
80: Valor modulo para cames seguros. Especificar MDs igualmente.
81: Tolerância de velocidade para monitoramento seguro sobre a aceleração. Especificar MDs igualmente.
82: SGEs de fator de correção SG. Ativar os SGEs imediatamente.
83: Duração do teste de aceitação. Especificar MDs igualmente.
84: Tempo de retardo de parada F -> parada B. Especificar MDs igualmente.
85: Tempo de retardo, supressão de pulsos, falha de barramento. Especificar MDs igualmente.
86: Equalizar o MD36914 $MA_SAFE_SINGLE_ENC e o parâmetro de acionamento p9526.
87: Equalizar o MD36912 $MA_SAFE_ENC_INPUT_NR e o p9526.
88: Equalizar o MD36903 $MA_SAFE_CAM_ENABLE e o parâmetro de acionamento p9503.
89: Frequência limite do encoder. Especificar MDs igualmente.
90: Posições de came, controlar o MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
91: Cames seguros 5+ (+tolerância). Especificar MDs igualmente.
92: Cames seguros 5+. Especificar MDs igualmente.
93: Cames seguros 5- (+tolerância). Especificar MDs igualmente.
94: Cames seguros 5-. Especificar MDs igualmente.
95: Cames seguros 6+ (+tolerância). Especificar MDs igualmente.

96: Cames seguros 6+. Especificar MDs igualmente.
97: Cames seguros 6- (+tolerância). Especificar MDs igualmente.
98: Cames seguros 6-. Especificar MDs igualmente.
99: Cames seguros 7+ (+tolerância). Especificar MDs igualmente.
100: Cames seguros 7+. Especificar MDs igualmente.
101: Cames seguros 7- (+tolerância). Especificar MDs igualmente.
102: Cames seguros 7-. Especificar MDs igualmente.
103: Cames seguros 8+ (+tolerância). Especificar MDs igualmente.
104: Cames seguros 8+. Especificar MDs igualmente.
105: Cames seguros 8- (+tolerância). Especificar MDs igualmente.
106: Cames seguros 8-. Especificar MDs igualmente.
107: Cames seguros 9+ (+tolerância). Especificar MDs igualmente.
108: Cames seguros 9+. Especificar MDs igualmente.
109: Cames seguros 9- (+tolerância). Especificar MDs igualmente.
110: Cames seguros 9-. Especificar MDs igualmente.
111: Cames seguros 10+ (+tolerância). Especificar MDs igualmente.
112: Cames seguros 10+. Especificar MDs igualmente.
113: Cames seguros 10- (+tolerância). Especificar MDs igualmente.
114: Cames seguros 10-. Especificar MDs igualmente.
115: Cames seguros 11+ (+tolerância). Especificar MDs igualmente.
116: Cames seguros 11+. Especificar MDs igualmente.
117: Cames seguros 11- (+tolerância). Especificar MDs igualmente.
118: Cames seguros 11-. Especificar MDs igualmente.
119: Cames seguros 12+ (+tolerância). Especificar MDs igualmente.
120: Cames seguros 12+. Especificar MDs igualmente.
121: Cames seguros 12- (+tolerância). Especificar MDs igualmente.
122: Cames seguros 12-. Especificar MDs igualmente.
123: Cames seguros 13+ (+tolerância). Especificar MDs igualmente.
124: Cames seguros 13+. Especificar MDs igualmente.
125: Cames seguros 13- (+tolerância). Especificar MDs igualmente.
126: Cames seguros 13-. Especificar MDs igualmente.
127: Cames seguros 14+ (+tolerância). Especificar MDs igualmente.
128: Cames seguros 14+. Especificar MDs igualmente.
129: Cames seguros 14- (+tolerância). Especificar MDs igualmente.
130: Cames seguros 14-. Especificar MDs igualmente.
131: Cames seguros 15+ (+tolerância). Especificar MDs igualmente.
132: Cames seguros 15+. Especificar MDs igualmente.
133: Cames seguros 15- (+tolerância). Especificar MDs igualmente.
134: Cames seguros 15-. Especificar MDs igualmente.
135: Cames seguros 16+ (+tolerância). Especificar MDs igualmente.
136: Cames seguros 16+. Especificar MDs igualmente.
137: Cames seguros 16- (+tolerância). Especificar MDs igualmente.
138: Cames seguros 16-. Especificar MDs igualmente.
139: Cames seguros 17+ (+tolerância). Especificar MDs igualmente.
140: Cames seguros 17+. Especificar MDs igualmente.
141: Cames seguros 17- (+tolerância). Especificar MDs igualmente.
142: Cames seguros 17-. Especificar MDs igualmente.
143: Cames seguros 18+ (+tolerância). Especificar MDs igualmente.
144: Cames seguros 18+. Especificar MDs igualmente.
145: Cames seguros 18- (+tolerância). Especificar MDs igualmente.
146: Cames seguros 18-. Especificar MDs igualmente.
147: Cames seguros 19+ (+tolerância). Especificar MDs igualmente.

148: Cames seguros 19+. Especificar MDs igualmente.
149: Cames seguros 19- (+tolerância). Especificar MDs igualmente.
150: Cames seguros 19-. Especificar MDs igualmente.
151: Cames seguros 20+ (+tolerância). Especificar MDs igualmente.
152: Cames seguros 20+. Especificar MDs igualmente.
153: Cames seguros 20- (+tolerância). Especificar MDs igualmente.
154: Cames seguros 20-. Especificar MDs igualmente.
155: Cames seguros 21+ (+tolerância). Especificar MDs igualmente.
156: Cames seguros 21+. Especificar MDs igualmente.
157: Cames seguros 21- (+tolerância). Especificar MDs igualmente.
158: Cames seguros 21-. Especificar MDs igualmente.
159: Cames seguros 22+ (+tolerância). Especificar MDs igualmente.
160: Cames seguros 22+. Especificar MDs igualmente.
161: Cames seguros 22- (+tolerância). Especificar MDs igualmente.
162: Cames seguros 22-. Especificar MDs igualmente.
163: Cames seguros 23+ (+tolerância). Especificar MDs igualmente.
164: Cames seguros 23+. Especificar MDs igualmente.
165: Cames seguros 23- (+tolerância). Especificar MDs igualmente.
166: Cames seguros 23-. Especificar MDs igualmente.
167: Cames seguros 24+ (+tolerância). Especificar MDs igualmente.
168: Cames seguros 24+. Especificar MDs igualmente.
169: Cames seguros 24- (+tolerância). Especificar MDs igualmente.
170: Cames seguros 24-. Especificar MDs igualmente.
171: Cames seguros 25+ (+tolerância). Especificar MDs igualmente.
172: Cames seguros 25+. Especificar MDs igualmente.
173: Cames seguros 25- (+tolerância). Especificar MDs igualmente.
174: Cames seguros 25-. Especificar MDs igualmente.
175: Cames seguros 26+ (+tolerância). Especificar MDs igualmente.
176: Cames seguros 26+. Especificar MDs igualmente.
177: Cames seguros 26- (+tolerância). Especificar MDs igualmente.
178: Cames seguros 26-. Especificar MDs igualmente.
179: Cames seguros 27+ (+tolerância). Especificar MDs igualmente.
180: Cames seguros 27+. Especificar MDs igualmente.
181: Cames seguros 27- (+tolerância). Especificar MDs igualmente.
182: Cames seguros 27-. Especificar MDs igualmente.
183: Cames seguros 28+ (+tolerância). Especificar MDs igualmente.
184: Cames seguros 28+. Especificar MDs igualmente.
185: Cames seguros 28- (+tolerância). Especificar MDs igualmente.
186: Cames seguros 28-. Especificar MDs igualmente.
187: Cames seguros 29+ (+tolerância). Especificar MDs igualmente.
188: Cames seguros 29+. Especificar MDs igualmente.
189: Cames seguros 29- (+tolerância). Especificar MDs igualmente.
190: Cames seguros 29-. Especificar MDs igualmente.
191: Cames seguros 30+ (+tolerância). Especificar MDs igualmente.
192: Cames seguros 30+. Especificar MDs igualmente.
193: Cames seguros 30- (+tolerância). Especificar MDs igualmente.
194: Cames seguros 30-. Especificar MDs igualmente.
195: Atribuição de pista de cames SN1. Especificar os MDs igualmente e controlar a habilitação e parametrização de cames.
196: Atribuição de pista de cames SN2. Especificar os MDs igualmente e controlar a habilitação e parametrização de cames.
197: Atribuição de pista de cames SN3. Especificar os MDs igualmente e controlar a habilitação e parametrização de cames.

198: Atribuição de pista de cames SN4. Especificar os MDs igualmente e controlar a habilitação e parametrização de cames.
199: Atribuição de pista de cames SN5. Especificar os MDs igualmente e controlar a habilitação e parametrização de cames.
200: Atribuição de pista de cames SN6. Especificar os MDs igualmente e controlar a habilitação e parametrização de cames.
201: Atribuição de pista de cames SN7. Especificar os MDs igualmente e controlar a habilitação e parametrização de cames.
202: Atribuição de pista de cames SN8. Especificar os MDs igualmente e controlar a habilitação e parametrização de cames.
203: Atribuição de pista de cames SN9. Especificar os MDs igualmente e controlar a habilitação e parametrização de cames.
204: Atribuição de pista de cames SN10. Especificar os MDs igualmente e controlar a habilitação e parametrização de cames.
205: Atribuição de pista de cames SN11. Especificar os MDs igualmente e controlar a habilitação e parametrização de cames.
206: Atribuição de pista de cames SN12. Especificar os MDs igualmente e controlar a habilitação e parametrização de cames.
207: Atribuição de pista de cames SN13. Especificar os MDs igualmente e controlar a habilitação e parametrização de cames.
208: Atribuição de pista de cames SN14. Especificar os MDs igualmente e controlar a habilitação e parametrização de cames.
209: Atribuição de pista de cames SN15. Especificar os MDs igualmente e controlar a habilitação e parametrização de cames.
210: Atribuição de pista de cames SN16. Especificar os MDs igualmente e controlar a habilitação e parametrização de cames.
211: Atribuição de pista de cames SN17. Especificar os MDs igualmente e controlar a habilitação e parametrização de cames.
212: Atribuição de pista de cames SN18. Especificar os MDs igualmente e controlar a habilitação e parametrização de cames.
213: Atribuição de pista de cames SN19. Especificar os MDs igualmente e controlar a habilitação e parametrização de cames.
214: Atribuição de pista de cames SN20. Especificar os MDs igualmente e controlar a habilitação e parametrização de cames.
215: Atribuição de pista de cames SN21. Especificar os MDs igualmente e controlar a habilitação e parametrização de cames.
216: Atribuição de pista de cames SN22. Especificar os MDs igualmente e controlar a habilitação e parametrização de cames.
217: Atribuição de pista de cames SN23. Especificar os MDs igualmente e controlar a habilitação e parametrização de cames.
218: Atribuição de pista de cames SN24. Especificar os MDs igualmente e controlar a habilitação e parametrização de cames.
219: Atribuição de pista de cames SN25. Especificar os MDs igualmente e controlar a habilitação e parametrização de cames.
220: Atribuição de pista de cames SN26. Especificar os MDs igualmente e controlar a habilitação e parametrização de cames.
221: Atribuição de pista de cames SN27. Especificar os MDs igualmente e controlar a habilitação e parametrização de cames.
222: Atribuição de pista de cames SN28. Especificar os MDs igualmente e controlar a habilitação e parametrização de cames.
223: Atribuição de pista de cames SN29. Especificar os MDs igualmente e controlar a habilitação e parametrização de cames.
224: Atribuição de pista de cames SN30. Especificar os MDs igualmente e controlar a habilitação e parametrização de cames.
225: Lista de resultados 3. Controlar a tolerância dos cames, avaliar a codificação precisa do erro no parâmetro de acionamento r9735[0,1].

226: Lista de resultados 4. Controlar a tolerância dos cames, avaliar a codificação precisa do erro no parâmetro de acionamento r9736[0,1].

227: Lista de resultados 5. Controlar a tolerância dos cames, avaliar a codificação precisa do erro no parâmetro de acionamento r9737[0,1].

228: Lista de resultados 6. Controlar a tolerância dos cames, avaliar a codificação precisa do erro no parâmetro de acionamento r9738[0,1].

229: Lista de resultados 7. Controlar a tolerância dos cames, avaliar a codificação precisa do erro no parâmetro de acionamento r9739[0,1].

230: Equalizar o MD36945 $MA_SAFE_VELO_X_FILTER_TIME e o parâmetro de acionamento p9545.

231: Equalizar o MD36947 $MA_SAFE_VELO_X_HYSTERESIS e o parâmetro de acionamento p9547.

232: Aumentar o MD36947 $MA_SAFE_VELO_X_HYSTERESIS. Ajustar um valor maior no MD36945 $MA_SAFE_VELO_X_FILTER_TIME

233: Controlar o MD36946 $MA_SAFE_VELO_X, MD36947 $MA_SAFE_VELO_X_HYSTERESIS.

234: Controlar o MD36946 $MA_SAFE_VELO_X, MD36947 $MA_SAFE_VELO_X_HYSTERESIS.

235: Controlar o MD36946 $MA_SAFE_VELO_X, MD36947 $MA_SAFE_VELO_X_HYSTERESIS.

236: Controlar o MD36946 $MA_SAFE_VELO_X, MD36947 $MA_SAFE_VELO_X_HYSTERESIS.

237: Controlar o MD36946 $MA_SAFE_VELO_X, MD36947 $MA_SAFE_VELO_X_HYSTERESIS.

238: não atribuído.

239: não atribuído.

240: não atribuído.

241: não atribuído.

242: não atribuído.

243: não atribuído.

244: não atribuído.

245: não atribuído.

246: não atribuído.

247: não atribuído.

248: não atribuído.

249: não atribuído.

250: não atribuído.

251: não atribuído.

252: não atribuído.

253: não atribuído.

254: não atribuído.

255: não atribuído.

256: Lista de resultados 1. Ativação inconsistente das funções através dos SGEs, avaliar a codificação precisa do erro no SINAMICS r9710[0], r9710[1].

257: não atribuído.

258: não atribuído.

259: não atribuído.

260: não atribuído.

261: não atribuído.

262: não atribuído.

263: não atribuído.

264: não atribuído.

265: Lista de resultados 1. Ativação inconsistente das funções através dos SGEs, avaliar a codificação precisa do erro no SINAMICS r9710[0], r9710[1].

266: Controlar o MD37920 $MA_SAFE_STANDSTILL_VELO_LIMIT.

267: Controlar o MD37922 $MA_SAFE_STANDSTILL_DELAY.

1000: O temporizador de controle expirou. Quantidade excessiva de processos de manobra nos SGEs (p. ex. por problemas de contato, contato frouxo).

1002: O temporizador de confirmação de usuário expirou.

1003: A tolerância de referência foi violada. Comparação da posição de referência com a atual posição real segura.

1004: Violação de plausibilidade da confirmação de usuário.

1005: Pulsos suprimidos com a seleção da parada de teste. Seleção de parada de teste com ausência da habilitação de pulsos, falha na fiação do SGE "Pulsos suprimidos".
1009: Ativação de uma parada subsequente após a parada de teste. Verificar o temporizador para parada de teste.
1011: Timer de teste de aprovação expirado.
1013: Restabelecer a consistência de dados através de Power On.
1014: Restabelecer a consistência de dados através de Power On.
1020: A comunicação cíclica entre a NCK e o acionamento não funciona mais.
1023: Verificar o Sensor Module.
1024: Restabelecer a consistência de dados através de Power On.
1025: Violação de plausibilidade na ativação do estacionamento. Inspecionar o HW do encoder e a comunicação com o encoder.
1026: Verificar a comunicação entre o PLC e o acionamento e entre o PLC e o NCK.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.
Se foi ativado STOP B, é necessário desligar e ligar o comando (PowerOn).

27002 Eixo %1 parada de teste em andamento

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: O funcionamento correto do caminho de desligamento é verificado ao se colocar o SGE 'Seleção da parada de teste'.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: A mensagem serve apenas de informativo para o operador.

Programm continuation: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação
O alarme sairá automaticamente após expirar o tempo de retardo definido no MD36957 $MA_SAFE_PULSE_DIS_CHECK_TIME - e após a remoção do SGE "Seleção do teste de parada", se o controle reconhecer a supressão dos pulsos, no caso do teste ter sido completado com sucesso. Um teste mal sucedido pode ser reconhecido pelo alarme 27001 com código de erro 1005 ou pelo alarme 27024.

27003 Ocorreu um erro : %1 %2

Parameters: %1 = Informação sobre o código ou a tabela
%2 = Número da tabela

Explanation: Erro de no código de safety relevante ou nos dados do safety. As funções de monitorações seguras (Safety Integrated) na NCK podem ser afetadas.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Continuar a trabalhar com muito cuidado. Recarregar o código e os dados o mais breve possível (PowerOn). Se o erro ocorrer mais uma vez, informar o pessoal de service autorizado.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

27004 Eixo %1, diferença na entrada segura %2, NCK %3, acionamento %4

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = Monitoração relacionada
%3 = Identificador da interface na entrada NCK
%4 = Identificador da interface da entrada de acionamento

Explanation: Detectada diferença na entrada segura mencionada. O estado do sinal de entrada mencionado nos dois canais de monitoramento NCK e acionamento para a duração definida em MD36950 $MA_SAFE_MODE_SWITCH_TIME, era diferente.

Monitoramento em questão:

SS/SV= Diferença no SGE "Desseleção de parada de operação segura/Velocidade segura"

SS= Diferença no SGE "Parada de operação segura"

SV= Diferença no SGE "Seleção de velocidade segura"

SP= Diferença no SGE "Seleção de posições limite seguras"

SVOVR = Diferença no SGE "Seleção de correção SG"

Entrada NCK do identificador de interface (interface SPL).

<io> = Intervalo variável do sistema parametrizável (01=$A_INSID, 02=$A_INSED)

<dword> = Palavra dupla variável do sistema (1... 6)

<bit>= Número do bit na palavra dupla variável do sistema (1...32)

<value>= Valor do NCK SGE (0,1)

Entrada da unidade do identificador da interface:

DBX<byte><bit>=<value >

<byte> = Número do byte no DB específico do eixo (22, 23, 32, 33)

<bit> = Número de bit no byte (0...7)

<value>= Valor da unidade SGE (0,1)

Este alarme pode ser escondido pela configuração MD10096 $MN_SAFE_DIAGNOSIS_MASK, bit 0 = 0..

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Verificar definições para sinais de entrada segura (parametrização SPL, parâmetros de DB PLC).

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27005 Eixo %1, erro na verificação cruzada: diferença estática na posição segura

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Foi detectada uma diferença de valores reais através da comparação cruzada de dados entre os canais de monitoramento do NCK e do acionamento, que é maior do que a tolerância máxima definida no MD36942 $MA_SAFE_POS_TOL. Isto pode ser verificado baseando-se nos valores de posição seguros dos dois canais de monitoramento mostrados na tela de serviço.

O alarme somente será exibido se para o eixo mencionado for liberado um monitoramento com relação absoluta (SE/SN) e se a confirmação de usuário estiver definida. O alarme será apagado assim que a confirmação de usuário for cancelada ou a diferença de valores reais entre os dois canais de monitoramento retornar a um valor abaixo da diferença máxima permitida.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Se o alarme estiver presente estaticamente, a liberação do usuário deve ser cancelada. Quando o controle é inicializado, a máquina pode ser conduzida ao estado de segurança novamente e a operação finalizada por um novo processo de referenciamento e ativação da liberação do usuário. Antes de ativar a liberação do usuário, a posição atual do eixo mostrada na tela de "liberação do usuário", deve ser comparada com a atual posição de máquina. Isto é obrigatório para garantir o funcionamento adequado do limite de posição de segurança (SE) e os cames de segurança (SN).

Uma alteração de reconhecimento do usuário é somente possível com a chave de segurança na posição 3 ou após a introdução da password.

Programm continuation: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

27007 Eixo %1 modo de teste de aceitação está ativo

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: No painel de operação foi inicializado um teste de aceitação SI com o wizard do teste de aceitação. O modo de teste de aceitação via NCK e acionamento á ativado para o tempo deste teste de aceitação. No modo de teste de aceitação podem ser confirmados alarmes SI-PowerOn com a tecla Reset.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Desativar o teste de aceitação com o wizard do teste de aceitação ou esperar até que seja concluído (tempo do teste de aceitação pode ser parametrizado através do MD36958 $MA_SAFE_ACCEPTANCE_TST_TIMEOUT).

Programm continuation: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

27008 Eixo %1 fim de curso de software desativado

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: No painel de operação foi iniciado o teste de aceitação SI das posições finais seguras com o wizard do teste de aceitação. Para este teste de aceitação são desativados os fins de curso de software, de um canal único, para o eixo/fuso, para garantir que as posições de limite seguras possam ser atingidas.

Reaction: Visualização de alarme.

Desativação do limite de software de canal único do eixo/fuso visualizado.

Remedy: Desativar o teste de aceitação com o wizard do teste de aceitação ou aguardar a conclusão do teste.

Programm continuation: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

27010 Eixo %1 tolerância para a parada segura foi excedida

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: O eixo deslocou-se muito longe da posição nominal, tanto que excedeu o especificado no MD36930 $MA_SAFE_STANDSTILL_TOL.

O alarme pode ser reconfigurado com MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (o canal não está pronto para operar)

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.

Canal não está pronto.

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Canal não está pronto.

Parada do eixo com STOP B. Assim que o valor real de velocidade seja menor que o definido no MD36960 $MA_SAFE_STANDSTILL_VELO_TOL, mas mais tardar depois do time-out no MD36956 $MA_SAFE_PULSE_DISABLE_DELAY, os pulsos serão suprimidos (STOP A).

Remedy: Verificar a tolerância da monitoração de parada: o valor é adequado à exatidão e dinâmica do drive do eixo? Se a resposta é negativa, aumentar a tolerância. Se a resposta é positiva, verificar a máquina quanto a danos e eliminá-los.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

27011 Eixo %1 velocidade segura excedida

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: O eixo moveu rápido demais e mais rápido que o permitido em MD36931 $MA_SAFE_VELO_LIMIT.

Se a função "Correção de velocidade segura" é habilitado em MD36901 $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE, o valor de correção ativo do MD36932 $MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR[0...15] para a velocidade permitida deve ser considerada para SG2 e SG4.

Condição especial:

Com o SBH/SG ativo e um sistema de 1 encoder, a velocidade que corresponde à frequência limite do encoder foi excedida.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Parada de eixo com STOP A, C, D, ou E, dependem da configuração no MD36961 $MA_SAFE_VELO_STOP_MODE ou MD36963 $MA_SAFE_VELO_STOP_REACTION.

Remedy: Se não houve qualquer operação incorreta: Verificar o valor de entrada do MD, verificar os SGEs: está selecionada uma velocidade segura correta?

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27012 Eixo %1 posição de limite de fim de curso segura foi excedida

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: O eixo ultrapassou a posição de limite de fim de curso programada no dado de máquina: MD36934 $MA_SAFE_POS_LIMIT_PLUS ou MD36935 $MA_SAFE_POS_LIMIT_MINUS

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Parada do eixo com STOP C, D ou E, dependendo da configuração do MD36962 $MA_SAFE_POS_STOP_MODE.

Remedy: Se não houve nenhum erro óbvio de operação: Verificar o valor de entrada dos dados da máquina e verificar os SGEs: A posição limite correta das duas foi selecionada?
O alarme persistirá enquanto o eixo está além da posição limite. Para movê-lo novamente,
- empurre o eixo manualmente,
- altere para outro par de posição limite para que o eixo esteja na faixa permitida novamente,
- cancele a confirmação de usuário e acione a redefinição do PO. O alarme "Eixo não está seguramente referenciado" aparece e as funções de monitoramento de troca de limite são desativadas. Mover a máquina de volta para que esteja na faixa permitida novamente. Depois confirme o usuário novamente.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.
Remover o acordo de usuário para este eixo. Então pressione a tecla de RESET causando aborto de programa e cancelamento do alarme. Deslocar o eixo no modo JOG para uma faixa de deslocamento válida. Após a correção da falha no programa de NC e a verificação da posição do eixo, o acordo com usuário pode ser ativado novamente e o programa pode ser reiniciado.

27013 Eixo %1 monitoramento de segurança para aceleração excedida

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Depois de iniciar o STOP B ou C a velocidade foi ultrapassada com o valor de tolerância especificado no MD36948 $MA_SAFE_STOP_VELO_TOL.

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.
Bloqueio de pulso pela ativação do STOP A.

Remedy: Verifique MD36948 $MA_SAFE_STOP_VELO_TOL. Verifique o comportamento de frenagem do acionamento afetado.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

27020 Eixo %1 parada E ativada

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Este alarme ocorre com os alarmes 27011 "Velocidade segura excedida" ou 27012 "Posição limite segura excedida" (se estes estiverem configurados em MD36961 $MA_SAFE_VELO_STOP_MODE, MD36963 $MA_SAFE_VELO_STOP_REACTION ou MD36962 $MA_SAFE_POS_STOP_MODE) ou alarme 27090 depois da ocorrência de um erro de dados cruzados SPL.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Ativação de uma LIFTFAST ASUP simultâneo a ativação da parada de operação segura (SBH) após expirar o tempo ajustado no MD36954 $MA_SAFE_STOP_SWITCH_TIME_E.

Remedy: Eliminar causas dos alarmes 27011 "Velocidade segura excedida" ou 27012 "Posição limite segura excedida" ou 27090 "Erro em dados cruzados NCK-PLS" (consultar descrição destes alarmes).

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27021 Eixo %1 parada D ativada

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Este alarme ocorre na sequência dos alarmes 27011 "Velocidade segura excedida" ou 27012 "Posição limite segura excedida" (se estão configurados em MD36961 $MA_SAFE_VELO_STOP_MODE, MD36963 $MA_SAFE_VELO_STOP_REACTION ou MD36962 $MA_SAFE_POS_STOP_MODE) ou alarme 27090 depois da ocorrência de um erro de dados cruzados SPL.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Ativação de "Desaceleração no contorno" e ativação simultânea da parada da operação segura (SBH) após expirar o tempo ajustado no MD36953 $MA_SAFE_STOP_SWITCH_TIME_D.

Remedy: Eliminar causas dos alarmes 27011 "Velocidade segura excedida" ou 27012 "Posição limite segura excedida" ou 27090 "Erro em dados cruzados NCK-PLS" (consultar descrição destes alarmes).

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27022 Eixo %1 parada C ativada

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Este alarme ocorre na seqüência dos alarmes 27011 "Velocidade segura excedida" ou 27012 "Posição final segura excedida" (quando configurado como no MD36961 $MA_SAFE_VELO_STOP_MODE, MD36963 $MA_SAFE_VELO_STOP_REACTION ou MD36962 $MA_SAFE_POS_STOP_MODE).

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Acionamento do "Desaceleração de limite atual / rampa OFF3" e ativação interna de parada de operação segura (SBH) depois da expiração do tempo definido em MD 36952 $MA_SAFE_STOP_SWITCH_TIME_C.

Remedy: Eliminar causas de alarme 27011 "Velocidade segura excedida" ou 27012 "Posição limite segura excedida" (consultar descrição destes alarmes).

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27023 Eixo %1 parada B ativada

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Este alarme é gerado junto com alarme 27010 "Tolerância de parada de operação segura excedida" ou depois de alarme 27001 "STOP F acionado" ou 2710x "Diferença em função..."..
O alarme pode ser reprogramado em MD11412 ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não preparado).

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.
O acionamento de "Desaceleração do limite atual / rampa OFF3" e desativação do temporizador para uma transição depois da STOP A (consultar MD36956 $MA_SAFE_PULSE_DISABLE_DELAY).

Remedy: Eliminar causas do alarme 27010 "Tolerância de imobilização segura excedida" ou 27001 "STOP F acionada" ou 2710x "Diferença em função ..." (consultr a descrição destes alarmes).

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

27024 Eixo %1 parada A ativada

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Este alarme é ativado com o

- alarme 27011 "Velocidade segura excedida" (quando configurado como em MD36961 $MA_SAFE_VELO_STOP_MODE, MD36963 $MA_SAFE_VELO_STOP_REACTION)
- Alarme 27013 "Rampa de frenagem segura excedida",
- Alarme 27023 "STOP B acionado"
- Teste de parada sem sucesso.

O alarme pode ser reconfigurado com MD11412 ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (o canal não está pronto para operar).

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.
Ativar uma "Supressão de pulso".

Remedy: Eliminar as causas de

- alarme "Velocidade de segurança excedida",
- alarme "Monitoração de segurança para aceleração excedida",
- alarme "STOP B acionado",
- teste de parada sem sucesso

(veja a descrição destes alarmes).

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

27032 Erro de checksum de monitorações seguras do eixo %1. Confirmação e teste de aceitação são necessários!

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Os MDs relevantes para a parametrização da funcionalidade de segurança específica ao eixo protegidas por um checksum. O alarme indica que o checksum atual não corresponde mais ao checksum armazenado, isso significa que um MD foi alterado sem autorização ou está com defeito.

Na fase de definição (modo de definição do SPL ativo), ao invés dos alarmes únicos de checksum específico ao eixo (27032, 27035 e 27060), o alarme em grupo 27132 específico ao eixo é exibido. No MD10094 $MN_SAFE_ALARM_SUPPRESS_LEVEL, a exibição do alarme pode ser reduzida ainda mais para que somente um alarme seja exibido para todos os eixos (alarme de grupo global 27135).

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Controlar os MDs. Reprocessar o checksum. Aceitar novamente as funções de segurança (monitorações de movimento, SPL, PROFIsafe).

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

27033 Eixo %1 parametrização do MD %2[%3] inválida

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = Nome do MD
%3 = Índice campo MD para nome MD

Explanation: A parametrização dos dados de máquina específicos está incorreta. A informação adicional é o índice de campo dos dados de máquina. Se o dado de máquina for um item de dado de máquina individual, então será indicado um zero como índice de campo. Este alarme aparece nos seguintes contextos:

- A conversão do MD indicado no formato interno de cálculo provoca um estouro.
- Erro de parametrização das atribuídas entradas/saídas para os SGEs/SGAs.
- Uma das posições de came ativada está fora da faixa modulo do valor real.
- A função "sincronização de valor real de sistema de 2 encoders" (escorregamento) foi selecionada para um sistema de 1 encoder, ou uma função com uma referência absoluta (SE/SN) foi selecionada ao mesmo tempo.
- Uma função de segurança foi habilitada no MD36901 $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE embora as funções de segurança SBH/SG não foram habilitadas.
- Um SGE/SGA específica ao eixo foi parametrizado na referência SPL (número de segmento = 4) e a função habilitada para as paradas externas (bit 6, MD36901 $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE) está faltando.
- No MD36901 $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE, a sincronização do came foi ativada através do bit 7 embora os cames não foram habilitados no bit 8...15.
- No MD36960 $MA_SAFE_STANDSTILL_VELO_TOL, um valor maior que 1000 mm/min foi inserido para um eixo linear.
- No MD36949 $MA_SAFE_SLIP_VELO_TOL, um valor maior que 1000 mm/min foi inserido para um eixo linear.
- No MD36942 $MA_SAFE_POS_TOL, um valor maior que 10 mm/min foi inserido para um eixo linear.
- No MD36944 $MA_SAFE_REFP_POS_TOL, um valor maior que 1 mm/min foi inserido para um eixo linear.
- No MD36946 $MA_SAFE_VELO_X, um valor maior que 1000 mm/min foi inserido para um eixo linear.
- Um zero foi inserido no MD36917 $MA_SAFE_ENC_GRID_POINT_DIST.
- Um zero foi inserido no MD36918 $MA_SAFE_ENC_RESOL.
- A faixa modulo de parametrização MD36905 $MA_SAFE_MODULO_RANGE não é um múltiplo inteiro de 360 graus.
- Um SGE/SGA específico ao eixo foi parametrizados na interface do SPL (número de segmento = 4) e SGE "Desseleção de parada externa A" (atribuído através do MD36977 $MA_SAFE_EXT_STOP_INPUT[0]) foi parametrizada invertida (bit 31 = 1) ou SGE "Desseleção de parada externa A" não foi parametrizada na interface SPL $A_OUTSI.
- O MD10097 $MN_SAFE_SPL_STOP_MODE foi parametrizado no valor 4 (parada E) embora a parada externa E não tenha sido habilitada em todos os eixos com função SI habilitada (MD36901 $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE não igual a 0).
- No MD36907 $MA_SAFE_DRIVE_PS_ADDRESS, um valor inválido foi parametrizado ou o mesmo endereço foi atribuído a eixos múltiplos.
- A preatribuição interna do MD36919 $MA_SAFE_ENC_PULSE_SHIFT da parametrização da unidade não foi possível porque os valores teriam sido definidos fora da faixa permitida. Ajustar a parametrização do encoder na unidade.
- O MD36932 $MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR foi parametrizado com casas decimais.
- O valor inserido no MD36934 $MA_SAFE_POS_LIMIT_PLUS e MD36935 $MA_SAFE_POS_LIMIT_MINUS foram trocados. O limite superior é menor ou igual ao limite inferior.
- No MD30300 $MA_IS_ROT_AX e MD36902 $MA_SAFE_IS_ROT_AX, várias definições foram feitas.
- A faixa do came modulo parametrizado MD36905 $MA_SAFE_MODULO_RANGE e a faixa do modulo no MD30330 $MA_MODULO_RANGE não são divisíveis por outro com um resultado inteiro.
- No MD37000 $MA_FIXED_STOP_MODE, o mecanismo de teste de freio foi habilitado (Bit 1 = 1) embora a operação segura não tenha sido habilitada para eixo em MD36901 $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE. O teste do mecanismo de frenagem somente é permitido com as funções de segurança neste eixo.
- O MD36961 $MA_SAFE_VELO_STOP_MODE ou o MD36963 $MA_SAFE_VELO_STOP_REACTION foram parametrizados com um valor não permitido.
- Os alarmes 27000/F01797 devem ser suprimidos durante o estacionamento (MD36965 $MA_SAFE_PARK_ALARM_SUPPRESS!=0). Para tanto, o "Eixo referenciado com segurança" do SGA deve ser parametrizado no MD36987 $MA_SAFE_REFP_STATUS_OUTPUT.
- O endereço básico lógico configurado na Etapa 7 e endereçado no MD36906 $MA_SAFE_CTRLOUT_MODULE_NR, MD10393 $MN_SAFE_DRIVE_LOGIC_ADDRESS não equivalem, ou o slot endereçado desta forma tem o comprimento incorreto.
- A posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[n] ou MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[n] está parametrizada muito próxima do limite modulo.
- No MD36901 $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE, "Cames seguros" estão habilitados no bit 8...15, enquanto no MD36903 $MA_SAFE_CAM_ENABLE a função "Faixa de came seguro" está habilitada.
- A posição de came negativa MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[n] é maior que a posição do came positiva MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[n]. Isto não é permitido para a função "Faixa de came segura"

- A distância entre 2 cames em uma faixa de came (MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[n] e MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[m]) é pequena demais. (Função "Faixa de came segura")
- O comprimento do came, isto é a distância entre uma posição de came positiva (MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[n]) e a posição do came negativa (MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[n]) é pequena demais.(função "Faixa de came segura")
- Para pelo menos 2 cames habilitados no MD36903 $MA_SAFE_CAM_ENABLE, valores idênticos são inseridos em MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[n] .(função "Faixa de came segura")
- O valor parametrizado em MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[n] para um came habilitado em MD36903 $MA_SAFE_CAM_ENABLE é inválido. (Função "Faixa de came segura")
- Mais de 15 cames foram atribuídos a uma faixa de came em MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[n].(Função "Faixa de came segura")
- A funcionalidade de came modulo foi selecionada no MD36905 $MA_SAFE_MODULO_RANGE embora isso não seja suportado para a função "Faixa de came segura".
- O tempo do ciclo de monitoramento parametrizado MD10091 $MN_INFO_SAFETY_CYCLE_TIME não equivale ao tempo do ciclo de monitoramento parametrizado no canal de monitoramento de drive (p9500).
- A histerese de velocidade n<nx em MD36947 $MA_SAFE_VELO_X_HYSTERESIS é maior que metade do limite de velocidade n<nx em MD36947 $MA_SAFE_VELO_X.
- A tolerância de velocidade n<nx em MD36947 $MA_SAFE_VELO_X_HYSTERESIS é menor que a tolerância de escorregamento em MD36949 $MA_SAFE_SLIP_VELO_TOL.
- Um SGE/SGA específico ao eixo endereça a interface do SPL fora do lançamento do escopo através da opção relevante.
- A resolução total do encoder (combinação de resolução grossa e fina em MD36918 $MA_SAFE_ENC_RESOL e MD36919 $MA_SAFE_ENC_PULSE_SHIFT) é válida ou excede o formato do valor real suportado.
- Habilitação simultânea do teste de freio controlado por NC e teste de freio integrado de acionamento não é permitido.
- Para um eixo com funções de segurança, nenhum PROFIdrdrive has been parameterized in MD30100 $MA_CTRLOUT_SEGMENT_NR for the setpoint/actual value channel assignment.

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Verifique e altere o MD especificado. Permita o checksum ser recalculado. Reconheça as funções de segurança.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

27034 Invalida a parametrização de MD %1[%2]

Parameters: %1 = Nome do MD
%2 = Índice campo MD para nome MD

Explanation: A parametrização dos dados específicos da máquina 1 está incorreta. Este alarme soa nos seguintes contextos:
- Um valor inválido foi enviado para MD10094 $MN_SAFE_ALARM_SUPPRESS_LEVEL.
- Um valor inválido foi enviado para MD13343 $MN_SAFE_RDP_CONNECTION_NR.
- Um valor inválido foi enviado para MD13333 $MN_SAFE_SDP_CONNECTION_NR.
- Um valor inválido foi enviado para MD13307 $MN_PROFISAFE_IPO_RESERVE.

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Verifique e corrija o dado de máquina especificado.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

27035 Necessário confirmação e teste de funcionamento do novo componente de HW do eixo %1.

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: As identificações lidas pelo acionamento para os componentes de HW correspondentes (encoder, motor module) não equivalem à parametrização NCK.

Na fase de definição (modo de definição SPL ativo), ao contrário de alarmes individuais de checksum (27032, 27035 e 27060), o alarme de grupo específico ao eixo 27132 é exibido. No MD10094 $MN_SAFE_ALARM_SUPPRESS_LEVEL, a exibição do alarme pode ser reduzida ainda mais para que somente um alarme seja exibido para todos os eixos (alarme em grupo global 27135).

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.

Canal não está pronto.

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Remedy: Se o alarme ocorre durante a colocação em funcionamento, deve-se fazer o seguinte:

- Confirmar o checksum MD36998 $MA_SAFE_ACT_CHECKSUM[1] (a posição 3 do interruptor com chave e a entrada da senha são necessárias). Continuar o comissionamento.

Se o alarme ocorreu após a substituição de um módulo de encoder ou motor DRIVE-CLiQ, deve-se fazer o seguinte:

- Na área de operação Diagnóstico, confirmar o checksum de hardware no MD36998 $MA_SAFE_ACT_CHECKSUM[1] através de softkey (posição 3 do interruptor com chave e entrada de senha são necessárias).

- Novo ajuste do encoder de valor real

- Verificação da coleta de valores reais SI: Velocidades, sentido de deslocamento, posição absoluta (eventualmente com confirmação do usuário)

- Gravação do novo valor de checksum no MD36998 $MA_SAFE_ACT_CHECKSUM[1] e a última entrada no histórico de alterações no MD36993 $MA_SAFE_CONFIG_CHANGE_DATE[0]

- Gravação dos dados de versão de hardware e de software do novo componente

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

27036 Eixo %1 A parametrização de encoder dado de máquina %2[%3] foi ajustada

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

%2 = Nome do MD

%3 = Índice campo MD para nome MD

Explanation: A parametrização de encoder lida pelo acionamento para as funções de monitoração não coincide com a parametrização NCK no dado de máquina indicado. O dado de máquina de NCK correspondente foi ajustado.

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.

Canal não está pronto.

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Adicionalmente é ativado um Stop F, o qual pode disparar os alarmes 27001 com a identificação de erro 0, 27023 e 27024.

O alarme 27001 com a identificação de erro 0 pode ser evitado através da redução de alarme (MD10094 $MN_SAFE_ALARM_SUPPRESS_LEVEL maior ou igual a 1).

Remedy: Continuar a colocação e funcionamento, corrigir os checksums

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

27037 Eixo %1 e %2 com mesmo endereço PROFIsafe %3

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

%2 = Nome do eixo, número do fuso

%3 = Endereço PROFIsafe

Explanation: O endereço PROFIsafe lido pelo acionamento destes dois eixos é idêntico.

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Ajuste os endereços PROFIsafe dos acionamentos corretamente.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

27038 Eixo %1 o valor %2 no parâmetro de acionamento %3 viola os limites da NCK- dado de máquina %4 .

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = Valor no parâmetro de acionamento
%3 = Número do parâmetro de acionamento, p. ex. parâmetro 979.
%4 = Nome do dado de máquina NCK.

Explanation: Um drive Sinamics libera os valores em um parâmetro que viola os limites permitidos para os dados de máquina NCK ou os limites internos. Se vários parâmetros de drive forem listados, existe um problema com a combinação dos parâmetros do drive. Neste caso, o resultado da conexão é apresentado como valor.
As seguintes causas são possíveis:
r469: Resolução de posição absoluta para encorderes lineares absolutos inválidos ou a razão entre a divisão de rede e a etapa de medição não-binária.
r470: Número incorreto de bits válidos de valor de posição aproximada redundante.
r471: Número incorreto de bits de resolução boa do valor de posição aproximada redundante.
r472: Número incorreto de bits relevantes do valor de posição aproximada redundante ou 0".
r470/471/472: fator de mudança para os bits de posição aproximada no resultado de valor real finalmente resolvido em um valor ilegal (valor de parâmetros não correspondem).
r473: Número inválido de etapas de medição relevantes de segurança no valor de posição POS1.
r474: Um bit desconhecido a NCK é ajustado. Nesse local, o som de alarme pode ser reprimido utilizando MD10096 $MN_SAFE_DIAGNOSIS_MASK, bit 3 = 1.
r475: Número incorreto do bit mais significante da posição aproximada redundante.
r979: Erro no formato de encoder de acordo com PROFIdrive
r9527: Tipo de encoder inválido

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Investigue por que um valor incorreto foi inserido no(s) parâmetro(s) especificado(s) de drive (por exemplo, erro interno de software no drive, consulte a documentação de drive).

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

27039 Parametrização MD %2[%3] do eixo %1 alterada, é necessário confirmar e executar teste de aprovação

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = Nome do MD
%3 = Índice campo MD para nome MD

Explanation: A parametrização lida do acionamento para as funções de monitoração SI não coincide com a parametrização NCK do MD indicado. O respectivo MD do NCK foi adaptado.
Entre MDs de NCK e parâmetros de acionamento existe a seguinte relação:
- MD36969 $MA_SAFE_BRAKETEST_TORQUE_NORM corresponde ao p2003

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Continuar a colocação e funcionamento, corrigir os checksums.
- Na indicação do MD36969 $MA_SAFE_BRAKETEST_TORQUE_NORM:
A alteração do p2003 deve ser considerada na parametrização do MD36969 $MA_SAFE_BRAKETEST_TORQUE. O torque de retenção a ser parametrizado para o teste de frenagem deve ser reconfigurado:
MD36969 $MA_SAFE_BRAKETEST_TORQUE = torque desejado para teste do freio / p2003 * 100
Em seguida deve ser realizado um teste de aprovação da capacidade funcional do teste de frenagem.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

27040 Eixo %1 esperar pelo módulo do motor

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Alarme na inicialização, enquanto o módulo do motor não estiver pronto para o SI
A comunicação para o módulo do motor na inicialização ainda não foi estabelecida, as funções de segurança não estão disponíveis ainda.
Através do MD10094 $MN_SAFE_ALARM_SUPPRESS_LEVEL pode-se configurar a indicação do alarme de modo que seja exibido apenas um alarme para todos os eixos.

Reaction: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: O alarme aparece permanentemente durante a inicialização, se o acionamento não se comunicar. Caso contrário, o alarme somente aparece brevemente e é automaticamente apagado.
Possíveis causas para a presença constante do alarme:
- As monitorações seguras dos movimentos somente estão ativadas no MD36901 $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE, mas não no parâmetro correspondente do acionamento atribuído (p9501).
- A associação Eixo -> Acionamento através do MD36906 $MA_SAFE_CTRLOUT_MODULE_NR, MD10393 $MN_SAFE_DRIVE_LOGIC_ADDRESS ou p0978 está com erro.
- Falta de contato do conector do PROFIBUS.

Programm continuation: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

27050 Eixo %1 falha de comunicação SI

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: A comunicação com o acionamento para as monitorações de movimentos do Safety Integrated também é monitorada.
Esta monitoração detectou um erro

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Quando o STOP F é ativo pode causar o alarme 27001 com erro código 0, como também alarme 27023 e 27024. Alarme 27001 com erro código 0 pode ser evitado através da redução do (MD10094 $MN_SAFE_ALARM_SUPPRESS_LEVEL de alarme mais alto ou pode ser igualado a 1).

Remedy: Confira as ligações entre NCK e acionamento.
Confira a configuração do telegrama de PROFIBUS (por exemplo: SI Slot configurado).
Confira a atribuição do eixo NCK SI para Slot SI (MD36906 $MA_SAFE_CTRLOUT_MODULE_NR, MD10393$MN_SAFE_DRIVE_LOGIC_ADDRESS).
Confira a atribuição da configuração do telegrama para o escravo OM
Confira o cumprimento das condições EMC

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27060 Erro de checksum ao acionamento do eixo %1. Confirmação e teste de aceitação requereridos!

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Os MDs específicos ao eixo MDs $MA_SAFE_... e MD10393 $MN_SAFE_DRIVE_LOGIC_ADDRESS são protegidos por um checksum. O alarme indica que o checksum atual não corresponde mais ao checksum armazenado, isto significa que um MD foi alterado sem autorização ou está defeituoso.

Na fase de definição (modo de configuração de SPL ativo), ao contrário dos alarmes individuais do checksum (27032, 27035 e 27060), o alarme de grupo específico ao eixo 27132 é exibido. No MD10094 $MN_SAFE_ALARM_SUPPRESS_LEVEL, a exibição do alarme pode ser reduzida ainda mais para que somente um alarme seja exibido para todos os eixos (alarme em grupo global 27135).

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.

Canal não está pronto.

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Remedy: Verifique os dados de máquina, recalcule o checksum e confirme. Verifique também a segurança e o funcionamento (conexões de eixo de NCK - acionamento/encoder).

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

27070 Erro no checksum de parametrização SPL e interfaces de SPL. Confirmação e teste de aceitação requeridos!

Explanation: O NCK MDs para parametrização do SPL I/O e da funcionalidade SPL (incluindo $MN_PROFISAFE..., MD133xx/134xx $MN_SAFE_SDP/RDP...) são protegidos por um checksum. O alarme indica que o checksum atual já não corresponde ao checksum armazenado. Isto significa que um MD foi mudado sem autorização ou está no estado defeituoso.

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.

Canal não está pronto.

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Remedy: Confira dados de máquina, recalcule o checksum e confirme. Verificar a segurança e o funcionamento (PROFIsafe, FSEND/FRECV).

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

27071 Erro de Checksum parametrização segurança do PLC. Confirmação e teste de aceitação requeridos!

Explanation: O NCK MDs MD13312 $MN_SAFE_SPL_USER_DATA são protegidos por um checksum. O alarme indica que o checksum atual já não corresponde ao checksum armazenado, isto significa que um MD foi mudado sem autorização ou está no estado defeituoso.

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.

Canal não está pronto.

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Remedy: Confira dados de máquina, recalcule o checksum e confirme. Verificar as funções de segurança.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

27072 Erro de Checksum: habilita comunicação segura. Confirmação e teste de aceitação requeridos!

Explanation: O NCK MDs para habilitação da conexão SPL (incluindo MD13302/13303 $MN_PROFISAFE_IN/OUT_ENABLE_MASK, MD13330/13340$MN_SAFE_RDP/SDP_ENABLE_MASK) são protegidos por um checksum. O alarme indica que o checksum atual já não corresponde ao checksum armazenado. Isto significa que um MD foi mudado sem autorização ou está no estado defeituoso.

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Confira dados de máquina, recalcule o checksum e confirme. Verificar a segurança e o funcionamento (PROFIsafe, FSEND/FRECV).

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

27073 Erro de Checksum S7 configuração de PROFIsafe. Confirmação e teste de aceitação requeridos!

Explanation: Os parâmetros F requeridos para comunicação de PROFIsafe são protegidos por um checksum. O alarme indica que o checksum atual já não corresponde ao checksum armazenado, isto significa que um MD foi mudado sem autorização ou está no estado defeituoso.

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Inspecione a configuração de PROFIsafe, lado do S7. Recalcule o checksum. Verifique a segurança de funcionamento (PROFIsafe I/Os).

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

27090 Erro na comparação de dados cruzados NCK-PLC, %1[%2], NCK: %3, %4<ALSI>

Parameters: %1 = Nome da variável do sistema em que o erro foi encontrado
%2 = Informação adicional, índice de campo das variáveis do sistema
%3 = Informação adicional valor de comparação NCK
%4 = Informação adicional, índice de campo da comparação cruzada

Explanation: As diferenças nos dados comparados ocorreram em uma comparação cruzada de dados cíclicos entre NCK e PLC. O parâmetro %1 especifica a variável incorreta do sistema ($A_INSI, $A_OUTSI, $A_INSE, $A_OUTSE ou $A_MARKERSI) com índice de campo %2.

Casos especiais:

- Tela "Erro na comparação cruzada de dados NCK-PLC, $MN_PREVENT_SYNACT_LOCK[0], ..." significa que o status de configuração do SPL foi definido diferentemente no NCK e PLC.

- A tela "erro na comparação cruzada de dados NCK-PLC $MN_SAFE_SPL_STOP_MODE[0], ..." significa que a reação de parada SPL (Parada D ou E) foi definida diferentemente no NCK e PLC.

- A tela "erro na comparação cruzada de dados NCK-PLC $MN_SAFE_SPL_USER_DATA[n], ..." significa que diferentes dados de usuário foram definidos em NCK e PLC.

- A tela "erro na comparação cruzada de dados NCK-PLC, TIMEOUT[0], NCK: 0" significa que a comunicação entre NCK e PLC é geralmente alterada e que uma comparação cruzada de dados não pode ser mais executada.

- A tela "erro na comparação cruzada de dados NCK-PLC $A_FSDP_ERR_REAC[n], $A_FRDP_SUBS[n], $A_FRDP_ERR_REAC[n]..." significa que as variáveis diferentes do sistema foram especifiadas em NCK e PLC.

Com o parâmetro do alarme %4, uma mensagem específica de alarme pode ser configurada no HMI para todas as variáveis listadas do sistema:

- 0: Erro no status de comissão SPL ($MN_PREVENT_SYNACT_LOCK[0,1] - DB18 DBX36.0)

- 0: Erro na reação de parada SPL ($MN_SAFE_SPL_STOP_MODE - DB18 DBX36.1).

- 0: Erro nos dados de usuário SPL (($MN_SAFE_SPL_USER_DATA - DB18 DBD256,260,264,268)

- 0: Erro na reação do erro FSENDDP ($A_FSDP_ERR_REAC[n] - DB18 DBW190, DBW210, DBW220, DBW448, DBW458 ... DBW568)

- 0: Erro na reação de erro FRECVDP ($A_FRDP_ERR_REAC[n] - DB18 DBW222, DBW234, DBW246, DBW580, DBW592 ... DBW724)

- 0: Erro nos valores de substituição FRECVDP ($A_FRDP_SUBS[n] - DB18 DBW220, DBW232, DBW244, DBW578, DBW590 ... DBW722)

- 1.... 64: Erro na variável do sistema $A_INSE[1...64]

- 65 .... 128: Erro na variável do sistema $A_OUTSE[1...64]

- 129 ... 192: Erro na variável do sistema $A_INSI[1...64]

- 193 ... 256: Erro na variável do sistema $A_OUTSI[1...64]

- 257 ... 320: Erro na variável do sistema $A_MARKERSI[1...64]

- 321 ... 448: Erro na variável do sistema $A_INSE[65...192]

- 449 ... 576: Erro na variável do sistema $A_OUTSE[65...192]

- 577 ... 704: Erro na variável do sistema $A_INSI[65...192]

- 705 ... 832: Erro na variável do sistema $A_OUTSI[65...192]

- 833 ... 960: Erro na variável do sistema $A_MARKERSI[65...192]

Para parametrizar o alarme 27090, o arquivo ALSI_xx.com deve ser incorporado à gestão de dados e declarados no HMI com uma entrada no MBDDE.INI na seção [IndexTextFiles] ALSI=f:\dh\mb.dir\alsi_. O fabricante da máquina pode redefinir este arquivo para incorporar as passagens de texto adicionais no alarme que são úteis ao sistema. Se o arquivo é redefinido, o arquivo novo tem que ser declarado no sistema com uma entrada no MBDDE.INI.

A tela do alarme 27090 pode ser modificada pelo MD10094 $MN_SAFE_ALARM_SUPPRESS_LEVEL: MD10094 $MN_SAFE_ALARM_SUPPRESS_LEVEL = 2 : Alarme 27090 será apenas exibido para a primeira diferença de dado encontrada.

Reaction: Visualização de alarme.

Ativar um STOP D/E (acionado via MD10097 $MN_SAFE_SPL_STOP_MODE) para todos os eixos com funcionalidade de Safety, assim que SPL fase de startup (MD11500 $MN_PREVENT_SYNACT_LOCK[0,1] diferente de 0) estiver completa.

Remedy: Analise o valor mostrado e avalie DB18: SPL_DELTA no lado do PLC.
Encontre a diferença entre os canais de monitoração. Possíveis causas:
- Ligação incorreta
- SPL incorreto
- Classificação incorreta dos SGEs específicos ao eixo para a interface interna $A_OUTSI
- Classificação incorreta dos SGAs específicos ao eixo para a interface interna $A_INSI
- Classificação incorreta dos SPL-SGEs para a interface externa $A_INSE
- Classificação incorreta dos SPL-SGAs para a interface externa $A_OUTSE
- Diferente SPL status de startup programado na NCK e PLC
- Diferente SPL reação a parada programado na NCK e PLC

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27091 Erro na comparação de dados cruzada NCK-PLC, parada do %1

Parameters: %1 = Informação adicional sobre o canal de monitoração que ativou a parada

Explanation: O canal de monitoração indicado no texto do alarme (NCK ou PLC) acionou uma parada D ou E (dependendo da parametrização no MD10097 $MN_SAFE_SPL_STOP_MODE). O alarme 27090 fornece maiores informações sobre a causa da parada D/E.

Reaction: Visualização de alarme.
Ativar um STOP D/E (acionado via MD10097 $MN_SAFE_SPL_STOP_MODE) para todos os eixos com funcionalidade de Safety, assim que SPL fase de startup (MD11500 $MN_PREVENT_SYNACT_LOCK[0,1] diferente de 0) estiver completa.

Remedy: Avaliar os parâmetros do alarme 27090 e corrigir SPL, ou verifique as interfaces internas SPL para os canais de monitoração de segurança na NCK e no acionamento.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27092 Comunicação interrompida durante comparação cruzada de dados NCK-PLC, erro reconhecido por %1

Parameters: %1 = Extensão indicando o canal de monitoração que detectou o erro

Explanation: O tempo de atraso (1s) para monitorar comunicação foi excedido no canal de monitoração especificado no texto do alarme (NCK ou PLC). O outro canal de monitoração não enviou novos pacotes de dados dentro deste tempo.

Reaction: Visualização de alarme.
Um temporizador de 5 segundos foi ativado, sendo que após o tempo decorrido
- as saídas externas NCK SPL serão apagadas
- o PLC será comutado para STOP.

Remedy: Verifique os componentes de sistema (o PLC deve ter a versão correta do FB15 e DB18).

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

27093 Erro no checksum NCK-SPL, %1, %2, %3

Parameters: %1 = Informação adicional sobre o tipo do erro
%2 = Informação adicional - magnitude de referência
%3 = Informação adicional - magnitude atual

Explanation: Um erro de checksum ocorreu na NCK SPL. O arquivo /_N_CST_DIR/_N_SAFE_SPF foi subsequentemente modificado. A lógica de segurança programável (SPL) na NCK deve estar corrompida.
Parâmetro %1 fornece mais informações sobre a natureza da modificação:
- FILE_LENGTH: o comprimento do arquivo foi alterado.
- FILE_CONTENT: o conteúdo do arquivo foi alterado.
- FILE_PROTECTED: O acesso ao arquivo é restrito ao sair da fase startup SPL e foi violado.
A seguinte informação também é exibida no texto do alarme:
- o valor calculado como referência (comprimento do arquivo, checksum do conteúdo do arquivo) (%2)
- o valor real calculado ciclicamente (%3).

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Verificar o arquivo e a data de sua última alteração. Carregar novamente o arquivo original e reiniciar as monitorações com PowerOn.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

27095 %1 proteção SPL não ativada

Parameters: %1 = Nome do componente em que a proteção não está ativada (NCK ou PLC)

Explanation: Os recursos de proteção do SPL não estão ativados. A fase de instalação do SPL ainda não está completa. Nenhuma reação de parada (Stop D ou E) foi iniciada em um erro na comparação dos dados cruzados entre NCK e PLC.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: - Correção para NCK: Ativação dos mecanismos de proteção ao escrever o MD11500 $MN_PREVENT_SYNACT_LOCK[0,1]. Neste MD deve ser especificada a faixa de números dos IDs de ações síncronas utilizados no SPL.
- Correção do CLP: Ativar as características de proteção ajustando o bit de dado apropriado no DB18.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27096 Inicialização do SPL não permitida

Explanation: Para iniciar o SPL em estado protegido (MD11500 $MN_PREVENT_SYNACT_LOCK[0,1] diferente de 0) deve-se primeiro ativar a funcionalidade Safety-Integrated de pelo menos um eixo (através do MD36901 $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE) e operado com um acionamento ativo. Além disso, pelo menos um dos SGE/SGA deste eixo deve ter sido parametrizado para uma interface SPL. Sem estas condições, a operação do SPL somente é permitida no estado de instalação.

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Remedy: Desativação da proteção SPL no MD11500 $MN_PREVENT_SYNACT_LOCK[0,1]
ou
- Definição da funcionalidade Safety Integrated específica ao eixo e
- Parametrização de pelo menos um SGE/SGA para uma interface SPL e
- Ativação do objeto de acionamento associado

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

27097 SPL - Partida não executada

Explanation: A partida SPL não foi executada depois de expirar o tempo definido no MD13310 $MN_SAFE_SPL_START_TIMEOUT.
Este alarme pode ser mascarado com o MD10096 $MN_SAFE_DIAGNOSIS_MASK, bit 1 = 1.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Encontrar a causa da partida SPL não ocorrida. As possíveis causas podem ser:
- Existe um erro de NC ou de acionamento (p. ex. após substituição de encoder, parada de emergência, alarmes PROFIsafe)
- Existe um erro de sintaxe no próprio SPL
- Existe um alarme de Safety Integrated (p. ex. "Posição segura excedida")
- Para a partida PROG_EVENT não foi escrito de forma correta o nome ou o caminho do SPL; aqui deverão ser considerados caracteres maiúsculos e minúsculos
- Partida simultânea de uma ASUP e PROG_EVENT, parametrização MD11602 $MN_ASUP_START_MASK (motivo da parada p. ex. bloqueio de leitura)
- Problemas na chamada FB4/FC9

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27098 SPL fase de comissionamento terminada

Explanation: A fase de instalação SPL acaba de ser finalizada alterando MD11500 $MN_PREVENT_SYNACT_LOCK. Após a próxima inicialização o arquivo / _N_CST_DIR / _N_SAFE_SPF está sujeito aos mecanismos de controle definidos para o SPL (proteção de acesso, cálculo de checksum). Alterações à SPL só podem ser feitas no modo desprotegido.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Desligue e ligue. Confira a documentação em relação a qualquer mudança à lógica do SPL por meio de um teste de aceitação.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

27099 Atribuição em duplicidade na atribuição de SPL do MD %1[%2] - MD %3[%4]

Parameters: %1 = Nome do MD 1
%2 = Índice campo MD para nome MD 1
%3 = Nome do MD 2
%4 = Índice campo MD para nome MD 2

Explanation: Entradas SPL ($A_INSE) foram definidas em duplicidade nos dados de máquina indicados em diversas aplicações.
Elas podem ser:
- Comunicação PROFIsafe
- Comunicação F_DP

Possíveis dados de máquina envolvidos:
- MD10388 $MN_PROFISAFE_IN_ASSIGN
- MD13346 $MN_SAFE_RDP_ASSIGN

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o MD indicado.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

27100 Pelo menos um eixo não foi referenciado com segurança

Explanation: Há duas razões para este alarme:

- A posição de máquina de pelo menos um dos eixos monitorados com SI ainda não foi confirmada pelo usuário ou
- A posição de máquina de pelo menos um dos eixos monitorados com SI ainda não foi verificada por um referenciamento subseqüente.

Mesmo que o eixo já esteja referenciado, não existe nenhuma confirmação de que o processo de referenciamento obteve o resultado correto. Por exemplo, resultados incorretos podem ocorrer se o eixo for deslocado quando o comando estiver desligado, com o resultado de que a posição de repouso memorizada antes do desligamento do comando não é mais correta. Para garantir que isto não ocorra, o usuário deve reconhecer a posição atual mostrada, após o primeiro processo de referenciamento.

Quando a liberação do usuário foi primeiramente ativada, os próximos referenciamentos devem ser executados cada vez que o controle for ligado (com encoder absoluto, estes referenciamentos são executados automaticamente). Este procedimento é executado para verificar a posição de repouso memorizada, antes do controle ser desligado.

Através do MD10094 $MN_SAFE_ALARM_SUPPRESS_LEVEL (MD<3) a indicação do alarme pode ser ajustada de modo que seja indicada individualmente para cada eixo não referenciado com segurança.

Reaction: Visualização de alarme.

SGA "Eixo seguramente referenciado" não está acionado. SE será desligado se a posição atual segura não for confirmada por um reconhecimento de usuário. Se o reconhecimento pelo usuário foi ativado, SE permanecerá ativo. Os cames de segurança serão calculados e emitidos. Entretanto, sua funcionalidade está limitada como ainda não foi confirmado.

Remedy: Mova todos os eixos SI para uma posição conhecida e troque para o modo de "Referenciamento". Verifique as posições na tela da máquina, no campo de confirmação do usuário e acione "Confirmação do usuário" via tecla de seleção/ comutação. Se a confirmação de usuário para os eixos já foi acionada, referencie os eixos novamente.

A comutação da confirmação do usuário será somente possível com a chave se segurança na posição 3 ou com a introdução da password.

Programm continuation: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

27101 Eixo %1, diferença na função repouso seguro (parada operacional segura), NCK: %2 acionamento: %3

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

%2 = status de monitoração operação de parada segura

%3 = status de monitoração operação de parada segura

Explanation: Por comparação cruzada da lista de resultados 1 entre os canais de monitoração da NCK e do acionamento foi detectada uma diferença no status de monitoração da operação de parada segura.

Operação de parada segura: Bit 0,1 na lista de resultados 1

Status da monitoração exibido (NCK/acionamento (%2, %3)):

- OFF = Monitoração neste canal está inativa
- OK = Monitoração neste canal está ativa, valor limite não violado
- L+ = Monitoração neste canal está ativa, valor limite superior excedido
- L- = Monitoração neste canal está ativa, valor limite inferior excedido.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.

Visualização de alarme.

Um Stop F foi acionado.

Se uma monitoração segura estava ativa, o STOP B também foi ativado automaticamente. Então será necessário desligar e ligar o comando (PowerOn).

Remedy: Verificar se as entradas seguras foram comutadas para o mesmo estado, em ambos os canais de monitoração, dentro do tempo de tolerância permitido.

Para diagnósticos adicionais, o parâmetro r9710[0 parâmetros de Drive], r9710[1] e o servo-trace " lista de resultado 1 NCK " e " lista de Resultado 1 Drive" podem ser usado.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27102 Eixo %1, diferença na função velocidade segura %2, NCK: %3 acionamento: %4

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = Nível SG para o qual foi detectada a diferença
%3 = Status de monitoração velocidade segura
%4 = Status de monitoração velocidade segura

Explanation: Por comparação cruzada da lista de resultados 1 entre os canais de monitoração da NCK e do acionamento foi detectada uma diferença no status de monitoração da velocidade segura.
- Velocidade segura 1: Bit 6,7 na lista de resultados 1
- Velocidade segura 2: Bit 8, 9 na lista de resultados 1
- Velocidade segura 3: Bit 10,11 na lista de resultados 1
- Velocidade segura 4: Bit 12,13 na lista de resultados 1

Exibido no status de monitoração (NCK/acionamento (%3, %4)):
- OFF = Monitoração neste canal está inativa
- OK = Monitoração neste canal está ativa, valor limite não violado
- L+ = Monitoração neste canal está ativa, valor limite superior excedido
- L- = Monitoração neste canal está ativa, valor limite inferior excedido.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Visualização de alarme.
Um Stop F foi acionado.
Se uma monitoração segura estava ativa, o STOP B também foi ativado automaticamente. Então será necessário desligar e ligar o comando (PowerOn).

Remedy: Verificar se as entradas seguras foram comutadas para o mesmo estado, em ambos os canais de monitoração, dentro do tempo de tolerância permitido.
Para diagnósticos adicionais, o r9710[0 de parâmetros de drive], r9710[1] e o servo-trace " Lista de resultado 1 NCK " e " lista de Resultado 1 acionamento " pode ser usado

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27103 Eixo %1, diferença na função fim de curso seguro %2, NCK: %3 acionamento: %4

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = número do limite de fim de curso (SE)
%3 = status de monitoração Fim de curso seguro
%4 = status de monitoração Fim de curso seguro

Explanation: Por comparação cruzada da lista de resultados 1 entre os canais de monitoração da NCK e do acionamento foi detectada uma diferença no status de monitoração de fim de curso seguro.
- Fim de curso seguro 1: Bit 2,3 na lista de resultados 1
- Fim de curso seguro 2: Bit 4, 5 na lista de resultados 1

Exibido no status de monitoração (NCK/acionamento (%3/%4)):
- OFF = Monitoração neste canal está inativa
- OK = Monitoração neste canal está ativa, valor limite não violado
- L+ = Monitoração neste canal está ativa, valor limite superior excedido
- L- = Monitoração neste canal está ativa, valor limite inferior excedido.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Visualização de alarme.
Um Stop F foi acionado.
Se uma monitoração segura estava ativa, o STOP B também foi ativado automaticamente. Então será necessário desligar e ligar o comando (PowerOn).

Remedy: Verificar se as entradas seguras foram comutadas para o mesmo estado, em ambos os canais de monitoração, dentro do tempo de tolerância permitido.
Para diagnósticos adicionais, o parâmetro r9710[0 parâmetros de Drive], r9710[1] e o servo-trace " lista de resultado 1 NCK " e " lista de Resultado 1 Drive" podem ser usado.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27104 Eixo %1, diferença na função came seguro positivo %2, NCK: %3 acionamento: %4

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = Número do came
%3 = Status de monitoração came seguro positivo
%4 = Status de monitoração came seguro positivo

Explanation: Na comparação cruzada da lista de resultados 2 (função "Cames seguros") e nas listas de resultado 3/4/5/6/7 (função "Trajetória segura de cames"), entre os canais de monitoração do NCK e do acionamento foi encontrada uma diferença no estado de monitoração do came seguro positivo.
Para função "Cames seguros" aplica-se:
- Cames seguros 1+. Bit 0, 1 na lista de resultados 2
- Came seguro 2+: Bit 4, 5 na lista de resultados 2
- Came seguro 3+: Bit 8, 9 na lista de resultados 2
- Came seguro 4+: Bit 12,13 na lista de resultados 2

Para função "Trajetória segura de cames" aplica-se: (cada uma das listas de resultado 3-7 contém 6 resultados de came)
- Came seguro 1+: Bit 0, 1 na lista de resultados 3
- Came seguro 2+: Bit 4, 5 na lista de resultados 3
- Came seguro 3+: Bit 8, 9 na lista de resultados 3
- Came seguro 4+: Bit 12,13 na lista de resultados 3
- Came seguro 5+: Bit 16,17 na lista de resultados 3
- Came seguro 6+: Bit 20,21 na lista de resultados 3
- Came seguro 7+: Bit 0, 1 na lista de resultados 4
- Came seguro 8+: Bit 4, 5 na lista de resultados 4
- Came seguro 9+: Bit 8, 9 na lista de resultados 4
- Came seguro 10+: Bit 12,13 na lista de resultados 4
- Came seguro 11+: Bit 16,17 na lista de resultados 4
- Came seguro 12+: Bit 20,21 na lista de resultados 4
- Came seguro 13+: Bit 0, 1 na lista de resultados 5
- Came seguro 14+: Bit 4, 5 na lista de resultados 5
- Came seguro 15+: Bit 8, 9 na lista de resultados 5
- Came seguro 16+: Bit 12,13 na lista de resultados 5
- Came seguro 17+: Bit 16,17 na lista de resultados 5
- Came seguro 18+: Bit 20,21 na lista de resultados 5
- Came seguro 19+: Bit 0, 1 na lista de resultados 6
- Came seguro 20+: Bit 4, 5 na lista de resultados 6
- Came seguro 21+: Bit 8, 9 na lista de resultados 6
- Came seguro 22+: Bit 12,13 na lista de resultados 6
- Came seguro 23+: Bit 16,17 na lista de resultados 6
- Came seguro 24+: Bit 20,21 na lista de resultados 6
- Came seguro 25+: Bit 0, 1 na lista de resultados 7
- Came seguro 26+: Bit 4, 5 na lista de resultados 7
- Came seguro 27+: Bit 8, 9 na lista de resultados 7
- Came seguro 28+: Bit 12,13 na lista de resultados 7
- Came seguro 29+: Bit 16,17 na lista de resultados 7
- Came seguro 30+: Bit 20,21 na lista de resultados 7

Exibido estado de monitoração (NCK/acionamento (%3, %4)):
- OFF = Monitoração inativa neste canal de monitoração
- OK = Monitoração ativa neste canal de monitoração, valores limite não violados
- L+ = Monitoração ativa neste canal de monitoração, valor limite superior excedido
- L- = Monitoração ativa neste canal de monitoração, valor limite inferior excedido

Reaction: NC START desabilitado neste canal.

Visualização de alarme.

Um Stop F foi acionado.

Se uma monitoração segura estava ativa, o STOP B também foi ativado automaticamente. Então será necessário desligar e ligar o comando (PowerOn).

Remedy: Verificar se os valores reais seguros coincidem nos dois canais de monitoração.

Os parâmetros de acionamento r9711[0,1] (resultado de diagnóstico da lista 2 [NCK, drive]) e r9735[0,1] / r9736[0,1] / r9737[0,1] / r9738[0,1] / r9739[0,1] (resultado de diagnóstico da lista 3/4/5/6/7 [NCK, drive]) pode ser usado para diagnóstico detalhado.

Além disso, é possível realizar um diagnóstico através dos sinais de Servo-Trace "Lista de resultados 2/3/4/5/6/7 do NCK" e "Lista de resultados 2/3/4/5/6/7 do acionamento".

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27105 Eixo %1, diferença na função came seguro negativo %2, NCK: %3 acionamento: %4

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

%2 = Número do came

%3 = status de monitoração Came seguro negativo

%4 = status de monitoração Came seguro negativo

Explanation: Na comparação cruzada da lista de resultados 2 (função "Cames seguros") e nas listas de resultado 3/4/5/6/7 (função "Pista segura de cames"), entre os canais de monitoração do NCK e do acionamento foi encontrada uma diferença no estado de monitoração do came seguro negativo.

Para função "Cames seguros" aplica-se:

- Came seguro 1-: Bit 2, 3 na lista de resultados 2
- Came seguro 2-: Bit 6, 7 na lista de resultados 2
- Came seguro 3-: Bit 10, 11 na lista de resultados 2
- Came seguro 4-: Bit 14,15 na lista de resultados 2

Para função "Trajetória segura de came" aplica-se: (cada uma das listas de resultado 3-7 contém 6 resultados de came)

- Came seguro 1-: Bit 2, 3 na lista de resultados 3
- Came seguro 2-: Bit 6, 7 na lista de resultados 3
- Came seguro 3-: Bit 10, 11 na lista de resultados 3
- Came seguro 4-: Bit 14,15 na lista de resultados 3
- Came seguro 5-: Bit 18,19 na lista de resultados 3
- Came seguro 6-: Bit 22,23 na lista de resultados 3
- Came seguro 7-: Bit 2, 3 na lista de resultados 4
- Came seguro 8-: Bit 6, 7 na lista de resultados 4
- Came seguro 9-: Bit 10, 11 na lista de resultados 4
- Came seguro 10-: Bit 14,15 na lista de resultados 4
- Came seguro 11-: Bit 18,19 na lista de resultados 4
- Came seguro 12-: Bit 22,23 na lista de resultados 4
- Came seguro 13-: Bit 2, 3 na lista de resultados 5
- Came seguro 14-: Bit 6, 7 na lista de resultados 5
- Came seguro 15-: Bit 10, 11 na lista de resultados 5
- Came seguro 16-: Bit 14,15 na lista de resultados 5
- Came seguro 17-: Bit 18,19 na lista de resultados 5
- Came seguro 18-: Bit 22,23 na lista de resultados 5
- Came seguro 19-: Bit 2, 3 na lista de resultados 6
- Came seguro 20-: Bit 6, 7 na lista de resultados 6
- Came seguro 21-: Bit 10, 11 na lista de resultados 6
- Came seguro 22-: Bit 14,15 na lista de resultados 6
- Came seguro 23-: Bit 18,19 na lista de resultados 6
- Came seguro 24-: Bit 22,23 na lista de resultados 6
- Came seguro 25-: Bit 2, 3 na lista de resultados 7
- Came seguro 26-: Bit 6, 7 na lista de resultados 7
- Came seguro 27-: Bit 10, 11 na lista de resultados 7
- Came seguro 28-: Bit 14,15 na lista de resultados 7
- Came seguro 29-: Bit 18,19 na lista de resultados 7
- Came seguro 30-: Bit 22,23 na lista de resultados 7

Exibido status de monitoração (NCK/acionamento(%3, %4)):

- OFF = Monitoração inativa neste canal de monitoração
- OK = Monitoração ativa neste canal de monitoração, valores limite não violados
- L+ = Monitoração ativa neste canal de monitoração, valor limite superior excedido
- L- = Monitoração ativa neste canal de monitoração, valor limite inferior excedido

Reaction: NC START desabilitado neste canal.

Visualização de alarme.

Um Stop F foi acionado.

Se uma monitoração segura estava ativa, o STOP B também foi ativado automaticamente. Então será necessário desligar e ligar o comando (PowerOn).

Remedy: Verificar se os valores reais seguros coincidem nos dois canais de monitoração.
Os parâmetros de acionamento r9711[0,1] (resultado de diagnóstico da lista 2 [NCK, drive]) e r9735[0,1] / r9736[0,1] / r9737[0,1] / r9738[0,1] / r9739[0,1] (resultado de diagnóstico da lista 3/4/5/6/7 [NCK, drive]) pode ser usado para diagnóstico detalhado.
Além disso, é possível realizar um diagnóstico através dos sinais de Servo-Trace "Lista de resultados 2/3/4/5/6/7 do NCK" e "Lista de resultados 2/3/4/5/6/7 do acionamento".

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27106 Eixo %1, diferença na função velocidade segura nx, NCK: %2 acionamento: %3

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = Status de monitoração velocidade segura nx
%3 = Status de monitoração velocidade segura nx

Explanation: Por comparação cruzada da lista de resultados 2 entre os canais de monitoração da NCK e do acionamento foi detectada uma diferença no status de monitoração da velocidade segura nx.
- Velocidade segura nx+: Bit 16,17 na lista de resultados 2
- Velocidade segura nx-: Bit 18,19 na lista de resultados 2
Exibido status de monitoração (NCK/acionamento(%2, %3)):
- OFF = Monitoração neste canal está inativa
- OK = Monitoração neste canal está ativa, valor limite não violado
- L+ = Monitoração neste canal está ativa, valor limite superior excedido
- L- = Monitoração neste canal está ativa, valor limite inferior excedido.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Visualização de alarme.
Um Stop F foi acionado.
Se uma monitoração segura estava ativa, o STOP B também foi ativado automaticamente. Então será necessário desligar e ligar o comando (PowerOn).

Remedy: Verificar se os valores atuais seguros, em ambos os canais de monitoração, são os mesmo.
Para diagnóstico mais detalhado pode utilizar os parâmetros do acionamento r9711[0,1] e os sinais de Servo-Trace "Lista de resultados 2 NCK" e "Lista de resultados 2 Drive".

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27107 Eixo %1 diferença na função de monitoração do módulo dos cames, NCK: %2 acionamento: %3

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = Estado de monitoração faixa módulo de came seguro
%3 = Estado de monitoração faixa módulo de came seguro

Explanation: Durante a comparação cruzada da lista de resultados 2 entre os canais de monitoração NCK e acionamento foi detectada uma diferença no status da monitoração da faixa do módulo de cames.
Faixa do módulo de cames seguro: Bit 20, 21 na lista de resultados 2
Exibido status de monitoração (NCK/acionamento(%2, %3)):
- OFF = A monitoração neste canal de monitoração está inativa
- OK = A monitoração neste canal de monitoração está ativa, valores limite não violados
- L+ = A monitoração neste canal de monitoração está ativa, valor limite superior excedido
- L+ = A monitoração neste canal de monitoração está ativa, valor limite inferior excedido

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Visualização de alarme.
Um Stop F foi acionado.
Se uma monitoração segura estava ativa, o STOP B também foi ativado automaticamente. Então será necessário desligar e ligar o comando (PowerOn).

Remedy: Verificar se os valores atuais seguros, em ambos os canais de monitoração, são os mesmo.
Para diagnóstico mais detalhado pode utilizar os parâmetros do acionamento r9711[0,1] e os sinais de Servo-Trace "Lista de resultados 2 NCK" e "Lista de resultados 2 Drive".

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27110 Eixo %1 falha na transmissão de dados do índice %2

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

%2 = Índice na comparação cruzada de dados

Explanation: As falhas de comunicação entre o NCK e o acionamento fizeram com que a comparação de dados cruzada não fosse executada três vezes seguidas com o índice indicado

Reaction: Visualização de alarme.

Adicionalmente é ativado um Stop F, o qual pode disparar os alarmes 27001 com a identificação de erro 0, 27023 e 27024.

O alarme 27001 com a identificação de erro 0 pode ser evitado através da redução de alarme (MD10094 $MN_SAFE_ALARM_SUPPRESS_LEVEL maior ou igual a 1).

Remedy: Confira as conexões entre o NCK e o acionamento

Confira a configuração do telegrama do PROFIBUS (por exemplo slot SI configurado)

Confira a atribuição do eixo NCK-SI para o slot SI (MD36906 $MA_SAFE_CTRLOUT_MODULE_NR, MD10393 $MN_SAFE_DRIVE_LOGIC_ADDRESS)

Confira a atribuição da configuração do telegrama para o escravo OM

Confira o cumprimento das diretrizes de EMC

Substitua o HW.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27111 Eixo %1 falha do valor atual seguro na avaliação do encoder

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: O valor real seguro redundantemente determinado não corresponde com o valor real de boa resolução do mesmo encoder.

Reaction: Visualização de alarme.

Adicionalmente é ativado um Stop F, o qual pode disparar os alarmes 27001 com a identificação de erro 0, 27023 e 27024.

O alarme 27001 com a identificação de erro 0 pode ser evitado através da redução de alarme (MD10094 $MN_SAFE_ALARM_SUPPRESS_LEVEL maior ou igual a 1).

Remedy: Confira a montagem do encoder

Confira a parametrização do encoder

Confira os NCK-MDs MD36916 $MA_SAFE_ENC_IS_LINEAR, MD36917 $MA_SAFE_ENC_GRID_POINT_DIST, MD36918 $MA_SAFE_ENC_RESOL, e o campo parâmetro de acionamento r0979

Com o encoder DRIVE-CLiQ, adicionalmente verificar os NCK-MDs MD36924 $MA_SAFE_ENC_NUM_BITS, MD36929 $MA_SAFE_ENC_CONF, e o parâmetro de acionamento r047x

Com o encoder linear DRIVE-CLiQ, adicionalmente verificar os NCK-MDs MD36909 $MA_SAFE_ENC_MEAS_STEPS_RESOL, MD36913 $MA_SAFE_ENC_MEAS_STEPS_POS1, e parâmetros de acionamento r0469/r0473

Verificar o cumprimento das diretrizes de EMC

Substituir HW

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27112 Eixo %1 erro de CRC do valor atual seguro

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Um erro foi detectado na verificação de consistência de dados do valor real seguro (CRC).

Causas possíveis para a persistência do alarme:

- O canal de monitoração NCK para monitoração segura de movimento não está se comunicando com o canal de monitoração do acionamento atribuído, mas com outro eixo.
- Erro na parametrização do encoder
- Tipo de avaliação de encoder incorreta
- Falhas na comunicação entre o NCK e o acionamento

Reaction: Visualização de alarme.
Adicionalmente é ativado um Stop F, o qual pode disparar os alarmes 27001 com a identificação de erro 0, 27023 e 27024.
O alarme 27001 com a identificação de erro 0 pode ser evitado através da redução de alarme (MD10094 $MN_SAFE_ALARM_SUPPRESS_LEVEL maior ou igual a 1).

Remedy: Verificar a correção da atribuição do acionamento da configuração do HW, MD36906 $MA_SAFE_CTRLOUT_MODULE_NR, MD10393 $MN_SAFE_DRIVE_LOGIC_ADDRESS e p0978.
Confira a montagem do encoder
Confira a parametrização do encoder
Confira o NCK-MDs MD36916 $MA_SAFE_ENC_IS_LINEAR, MD36917 $MA_SAFE_ENC_GRID_POINT_DIST, MD36918 $MA_SAFE_ENC_RESOL, e o campo do parâmetro de acionamento r0979
Com o encoder DRIVE-CLiQ, confira adicionalmente os NCK-MDs MD36924 $MA_SAFE_ENC_NUM_BITS, MD36929 $MA_SAFE_ENC_CONF e o parâmetro de acionamento r047x
Com o encoder linear DRIVE-CLiQ, confira adicionalmente os NCK-MDs MD36909 $MA_SAFE_ENC_MEAS_STEPS_RESOL, MD36913 $MA_SAFE_ENC_MEAS_STEPS_POS1 e os parâmetros de acionamento r0469/r0473
Confira se a avaliação do encoder foi substituída (SMI, SMC, SME)
Confira se o tipo de avaliação do encoder foi substituído (SMx, encoder DRIVE-CLiQ)
Confira se o identificador do encoder em MD36928 $MA_SAFE_ENC_IDENT
Verificar o cumprimento das diretrizes do EMC.
Substitua o HW.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27113 Eixo %1 falha de HW do encoder do valor atual seguro

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: A disponibilidade do encoder é sinalizada por hardware.
As seguintes razões são possíveis:
- Contaminação do cristal óptico codificado
- Problemas de transferência do sinal
- Falta do número de série do encoder após substituição do encoder (afeta os encoders com número de série, motores integrados ou motores de terceiros)

Reaction: Visualização de alarme.
Adicionalmente é ativado um Stop F, o qual pode disparar os alarmes 27001 com a identificação de erro 0, 27023 e 27024.
O alarme 27001 com a identificação de erro 0 pode ser evitado através da redução de alarme (MD10094 $MN_SAFE_ALARM_SUPPRESS_LEVEL maior ou igual a 1).

Remedy: Depois de ajustar o encoder, iniciar a transferência do número de série (aplica-se a encoders absolutos somente)
Confira o cumprimento das diretrizes EMC
Substitua o HW do encoder

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27124 Parada A ativada para pelo menos 1 eixo.

Explanation: Este alarme somente dá um aviso de que em pelo menos 1 eixo foi ativada uma parada A e por isso que torna-se necessário um Power On para a confirmação do alarme.
Este alarme ocorre quando no MD10094 $MN_SAFE_ALARM_SUPPRESS_LEVEL a priorização do alarme foi ativada.

Reaction: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Ativar uma "Supressão de pulso" para o eixo afetado.

Remedy: Buscar a causa do erro com base nas demais mensagens de alarme.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

27132 Eixo %1 monitoração do grupo checksum. Confirmação e aceitação do teste requerido!

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: Os MDs relevantes para parametrização dos eixos na funcionalidade de segurança são protegidos pelo checksum. O alarme indica que pelo menos um checksum de eixo não corresponde ao checksum armazenado, que indica que um item dos dados foi alterado sem autorização ou esteja com defeito.

Este alarme é apresentado durante a fase de instalação (Modo de instalação SPL ativo) como alarme de grupo de eixos para alarmes de checksum 27032, 27035 e 27060. No MD10094 $MN_SAFE_ALARM_SUPPRESS_LEVEL, a apresentação do alarme pode ser ainda reduzida para que somente um alarme seja exibido para todos os eixos (alarme de grupo global 27135).

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.

Canal não está pronto.

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Remedy: Verificar MDs. Recalcular checksums. Verificar atribuições à componentes de hardware e acionamentos, repetir aceitação de funções de safety (monitoração de movimento).

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

27135 Monitoração de segurança de erro de grupo de checksum em pelo menos um eixo. Confirmação e teste de aceitação requerido!

Explanation: Os MDs relevantes para parametrização dos eixos na funcionalidade de segurança são protegidos pelo checksum. O alarme indica que pelo menos um checksum de eixo não corresponde mais ao checksum armazenado, que indica que um item dos dados foi alterado sem autorização ou esteja com defeito.

Este alarme é apresentado durante a fase de instalação (Modo de instalação SPL ativo) como alarme global de grupo de eixos 27132. Esta redução de alarme é parametrizada em MD10094 $MN_SAFE_ALARM_SUPPRESS_LEVEL (conjunto de 100 dígitos).

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.

Canal não está pronto.

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Remedy: Verificar MDs. Recalcular e confirmar checksums. Verificar atribuições à componentes de hardware e acionamentos, repetir aceitação de funções de safety (monitoração de movimento).

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

27140 Esperando pelo módulo de motor de pelo menos um eixo

Explanation: Alarme durante a inicialização enquanto o motor module não tiver pelo menos um eixo pronto para SI

A comunicação com o motor module durante a inicialização ainda não foi estabelecida; as funções de segurança de pelo menos um eixo ainda não estão disponíveis.

No MD10094 $MN_SAFE_ALARM_SUPPRESS_LEVEL (MD<3) pode-se ajustar a indicação do alarme de modo que seja indicado individualmente para cada eixo, para saber se a comunicação já foi estabelecida.

O alarme persistentemente ocorre durante a inicialização se pelo menos uma unidade não estiver comunicando. Caso contrário, o alarme somente aparece brevemente e se apaga automaticamente.

Causas possíveis da ocorrência persistente do alarme:

- Funções de monitoramento de movimento segura somente são ativadas em MD36901 $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE, mas não no parâmetro correspondente da unidade associada (p9501).

- O eixo de atribuição -> unidade em MD36906 $MA_SAFE_CTRLOUT_MODULE_NR, MD10393 $MN_SAFE_DRIVE_LOGIC_ADDRESS ou p0978 está incorreta.

- O conector do PROFIBUS caiu.

Reaction: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Controlar se o parâmetro p9501 e a atribuição dos acionamentos através do MD36906 $MA_SAFE_CTRLOUT_MODULE_NR, MD10393 $MN_SAFE_DRIVE_LOGIC_ADDRESS e o parâmetro p0978 estão corretos.

Programm continuation: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

27200 PROFIsafe: O tempo do ciclo %1 [ms] é muito grande

Parameters: %1 = Tempo de ciclo parametrizado

Explanation: O tempo de comunicação PROFIsafe, resultante do MD10098 $MN_PROFISAFE_IPO_TIME_RATIO e do MD10071 $MN_IPO_CYCLE_TIME, é maior do que o valor limite permitido (25ms).

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Adaptar o tempo do ciclo através do MD10098 $MN_PROFISAFE_IPO_TIME_RATIO ou corrigir a redução do ciclo IPO.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

27201 PROFIsafe: MD %1[%2]: Segmento do bus %3 com erro

Parameters: %1 = Nome do MD
%2 = Índice campo MD
%3 = Segmento de bus parametrizado

Explanation: No MD mencionado está especificado um segmento de bus incorreto. O valor deverá ser 5.

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Corrigir o MD indicado.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

27202 PROFIsafe: MD %1[%2]: Endereço %3 com erro

Parameters: %1 = Nome do MD
%2 = Índice campo MD
%3 = Endereço PROFIsafe parametrizado

Explanation: O endereço parametrizado do PROFIsafe no MD indicado está incorreto. O valor deve ser maior que 0.

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Corrigir o MD indicado.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

27203 PROFIsafe: MD %1[%2]: Classificação SPL com erro

Parameters: %1 = Nome do MD
%2 = Índice campo MD

Explanation: A interface SPL no MD exibido está incorreta. As causas possíveis são:
- Número de bits mais alto do que o definido para a interface SPL (valor de bit > valor máximo de bit)
- Número de bits mais alto que o número de bits por slot (valor superior de bit - valor inferior de bit > 32)
- Número de bits grande demais para o módulo PROFIsafe (valor superior de bit - valor inferior de bit + 1 > 8)
- Sem atribuição de SPL parametrizada (valores de vit igual a zero)
- Atribuição de SPL incorreta (valor de bit igual a zero)

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Corrigir o MD indicado.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

27204 PROFIsafe: Ocupação dupla MD %1[%2] - MD %3[%4]

Parameters: %1 = Nome do MD 1
%2 = Índice campo MD para nome MD 1
%3 = Nome do MD 2
%4 = Índice campo MD para nome MD 2

Explanation: No MD mencionado foi parametrizada uma ocupação dupla inválida:
Várias entradas de módulos PROFIsafe parametrizados no mesmo $A_INSE. MD envolvido:
- MD10388 $MN_PROFISAFE_IN_ASSIGN

Várias $A_OUTSE parametrizados na mesma saída de um módulo PROFIsafe. MD envolvido:
- MD13301 $MN_PROFISAFE_OUT_FILTER

Vários valores substitutos de conexões SPL passivas parametrizadas no mesmo $A_INSE. MD envolvido:
- MD10388 $MN_PROFISAFE_IN_ASSIGN

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Corrigir o MD indicado.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

27205 PROFIsafe: número de sinais em MD %1 [%2] <> MD %3[%4]

Parameters: %1 = Nome do MD 1
%2 = Índice campo MD para nome MD 1
%3 = Nome do MD 2
%4 = Índice campo MD para nome MD 2

Explanation: O número parametrizado ou os sinais usados devem ser os mesmos em ambos dados de máquina.

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Corrigir o MD indicado.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

27206 PROFIsafe: dado de máquina %1[%2] Número máx. de dados úteis F (%3 Bits) excedido

Parameters: %1 = Nome do MD
%2 = Índice campo MD para nome MD
%3 = Número máx. de bits de dados úteis F

Explanation: Os dados parametrizados indicados nos dados de máquina estão fora da faixa de dados do usuário F do módulo F.
Observação
Quando o dado de máquina MD10386/10387 $MN_PROFISAFE_IN/OUT_ADDRESS é indicado, o endereço Sub-Slot nele parametrizado excederá a faixa de dados de usuário F do módulo F.

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Corrigir o MD indicado.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

27207 PROFIsafe: MD %1[%2] número max. sub slot : %3 excedido

Parameters: %1 = Nome do MD
%2 = Índice campo MD para nome MD
%3 = Número máximo de "sub slots"

Explanation: O "sub slot" parametrizado no dado de máquina indicado excede o número máximo permitido de "sub slots" por módulo PROFIsafe.

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Reduza o número de sub slots alterando a divisão de dados de usuário F do módulo PROFIsafe.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

27208 PROFIsafe: dado de máquina %1[%2]: endereço Sub-Slot máx. %3 excedido

Parameters: %1 = Nome do MD
%2 = Índice campo MD
%3 = endereço Sub-Slot máximo

Explanation: No dado de máquina mencionado foi especificado um endereço Sub-Slot muito grande. O valor especificado não pode exceder o endereço Sub-Slot máx. indicado.

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Corrigir o MD indicado.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

27220 PROFIsafe: Quantidade de módulos F da NCK (%1) <> quantidade de módulos F do S7 (%2)

Parameters: %1 = Quantidade de módulos F da NCK parametrizados
%2 = Quantidade de módulos F do S7 parametrizados

Explanation: O número de módulos F parametrizados através dos dados de máquina MD10386/10387 $MN_PROFISAFE_IN/OUT_ADDRESS do NCK são:
- Maior que o número de escravos PROFIBUS na configuração do S7-PROFIBUS
- Menor que o número de módulos F na configuração do S7-PROFIBUS
- Maior que o número de módulos F na configuração do S7-PROFIBUS

Se o número indicado de módulos S7-F = 0, não foi encontrado nenhum dos módulos F configurados na configuração S7 PROFIBUS.
Na maioria dos casos, a causa para este alarme é um erro de parametrização do endereço mestre do PROFIsafe.

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Verificar a parametrização F no MD10386/10387 $MN_PROFISAFE_IN/OUT_ADDRESS.
Verificar a configuração F no S7 PROFIBUS.
Verificar o endereço PROFIsafe mestre parametrizado no MD10385 $MN_PROFISAFE_MASTER_ADDRESS e na configuração S7 PROFIBUS .

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

27221 PROFIsafe: Módulo F da NCK MD %1[%2] desconhecido

Parameters: %1 = Nome do MD
%2 = Índice campo MD

Explanation: O módulo F parametrizado no MD mencionado não é conhecido neste endereço PROFIsafe na configuração PROFIBUS S7.

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Verificação dos endereços PROFIsafe no MD da NCK e a configuração PROFIBUS S7.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

27222 PROFIsafe: Módulo F do S7 endereço PROFIsafe %1 desconhecido

Parameters: %1 = Endereço PROFIsafe

Explanation: O módulo F com o endereço PROFIsafe indicado não está parametrizado como módulo F no MD da NCK.

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Verificar a configuração do PROFIBUS S7. Estabelecer o reconhecimento do módulo no MD da NCK.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

27223 PROFIsafe: Módulo F da NCK MD %1[%2] não é um módulo %3

Parameters: %1 = Nome do MD
%2 = Índice campo MD
%3 = Tipo de módulo

Explanation: O módulo F parametrizado no MD específico da NCK não está mais atribuído como um módulo Input/Output na configuração do PROFIBUS S7.
Tipo de módulo incorreto exibido (%3(:
- INPUT: Parametrização F da NCK requer um módulo INPUT
- OUTPUT: Parametrização F da NCK requer um módulo OUTPUT
- IN/OUT: Parametrização F da NCK espera por um módulo INPUT ou OUTPUT

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Verificação da unidade da configuração do PROFIBUS S7.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

27224 PROFIsafe: Módulo F MD %1[%2] - MD %3[%4]: Ocupação dupla do endereço PROFIsafe

Parameters: %1 = Nome do MD 1
%2 = Índice campo MD 1
%3 = Nome do MD 2
%4 = Índice campo MD 2

Explanation: Para os módulos F parametrizados no MD mencionado está parametrizado o mesmo endereço PROFIsafe no MD da NCK ou nos parâmetros F do S7. Com isso não é possível estabelecer nenhuma comunicação clara entre o mestre F e o escravo F.

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Verificar e corrigir a parametrização F do S7 e o MD da NCK.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

27225 PROFIsafe: Escravo %1, erro de configuração %2

Parameters: %1 = Endereço escravo do PROFIBUS
%2 = Erro de configuração

Explanation: Um erro ocorreu durante a avaliação da configuração do S7 PROFIBUS para o escravo específico. Este erro de configuração é detalhado no parâmetro do alarme %2:
- PRM header: O telegrama PRM não pôde ser interpretado com clareza para este escravo.

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Verificar e corrigir a configuração do PROFIBUS S7.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

27240 PROFIsafe: PLC não foi inicializado, informação: %1

Parameters: %1 = Atual informação da inicialização do PROFIsafe NCK-PLC

Explanation: Não há nenhuma configuração PROFIsafe disponível para o NCK após o período predefinido através do MD10120 $MN_PLC_RUNNINGUP_TIMEOUT.
O status atual da inicialização NCK PLC do PROFIsafe é exibida no texto do alarme.
- 0 = Configuração não disponível, a interface com o NCK não é suportada pelo FB15.

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: - Aumentar o MD10120 $MN_PLC_RUNNINGUP_TIMEOUT
- Verificação do estado de operação do PLC
- Verificação da versão de software do sistema operacional do PLC
- Apagar a parametrização F no MD da NCK

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

27241 PROFIsafe: Versão diferente, NCK: %1, PLC: %2, (%3)

Parameters: %1 = Versão de interface da NCK
%2 = Versão de interface do PLC
%3 = Identificador interno da interface

Explanation: Os componentes NCK e PLS têm diferentes implementações de uma interface necessária. A comunicação F não pode ser inicializada.
O texto do alarme contém a seguinte informação:
- versão da interface do lado do NCK (%1)
- versão da interface do lado do PLC (%2)
- identificador interno da interface (%3)

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: - Verificar o sistema operacional do PLC e a versão de software da NCK.
- Fazer o update do sistema operacional do PLC.
- Apagar a parametrização F da NCK.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

27242 PROFIsafe: Módulo F %1, %2 com erro

Parameters: %1 = Endereço PROFIsafe
%2 = Parâmetro F com erro

Explanation: Um erro foi detectado durante a avaliação dos parâmetros F.
O parâmetro F incorreto é indicado no parâmetro do alarme %2:
- CRC1: CRC especificado pela falha dos parâmetros F.
- F_WD_Timeout: O tempo de monitoramento parametrizado na Etapa 7 é muito curto para o tempo do ciclo PROFIsafe definido pelo MD10098 $MN_PROFISAFE_IPO_TIME_RATIO.
- CRC2_Len: Falha no comprimento do telegrama CRC incorreto.
- F_Data_Len: O comprimento do telegrama definido para o módulo específico está incorreto.
- F_Check_SeqNo: A funcionalidade dos CRCs com direção específica não é suportado.

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Dependendo da causa do erro indicado no parâmetro do alarme %2, o seguinte reparo é necessário:
- CRC1: Redefinição geral do PLC, recarregamento da configuração S7F.
- F_WD_Timeout: Reparametrize o tempo de ciclo PROFIsafe ou tempo de monitoramento F.
- CRC2_Len: Redefinição geral do PLC, recarregamento da configuração S7 F.
- F_Data_Len: Redefinição geral do PLC, recarregamento da configuração S7 F.
- F_Check_SeqNo: Modifique a configuração do módulo F afetado

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

27250 PROFIsafe: A configuração no DP-M foi modificada; código de erro %1 - %2

Parameters: %1 = Número de configuração da NCK
%2 = Atual número de configuração do NCK

Explanation: O mestre DP mostra uma configuração do PROFIBUS S7 modificada. A operação correta não é mais garantida.

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Comunicação com escravo F está encerrada.
Um STOP D/E (configurado via MD10097 $MN_SAFE_SPL_STOP_MODE) está ativo em todos os eixos com a função de segurança.

Remedy: Reinicie o PLC/NCK.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

27251 PROFIsafe: Módulo F %1, %2 informa o erro %3

Parameters: %1 = Endereço PROFIsafe ou nome
%2 = Componentes de mensagem (mestre/escravo)
%3 = Código do erro

Explanation: Ocorreu um erro na comunicação entre o mestre F e o módulo F.
Em %2, o componente especifica o tipo de erro:
- Mestre: O erro foi revelado no mestre F.
- Escravo: O erro foi detectado no escravo F.
Se o alarme foi detectado no "escravo F", os códigos seguintes de erros (%3) são possíveis:
- CN: Um erro na sequência de telegramas foi detectado
- CRC: Um erro do CRC foi detectado
- TO: O tempo de comunicação parametrizado foi excedido ou o endereço PROFIsafe não foi definido corretamente
- LBF: Erro de comunicação, refletindo o telegrama
Se o alarme foi detectado no "mestre F", os seguintes identificadores de erros (%3) são possíveis:
- CN: Um erro foi detectado na sequência do telegrama
- CRC: Um erro de CRC foi detectado
- TO: O tempo de comunicação parametrizada foi excedido
- EA: O escravo F transmite telegramas vazios
- TF: Estouro de tempo
Todos os códigos de erro indicados podem ser exibidos de forma combinada, dependendo do perfil da falha.

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Ativar um STOP D/E (configurável via MD10097 $MN_SAFE_SPL_STOP_MODE) para todos os eixos com funcionalidade de segurança.

Remedy: Verifique o barramento I/O. Reinicie os módulos do escravo F. Reinicie o NCK/PLC.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27252 PROFIsafe: Slave/Device %1, Bus %2, erro de sinal de vida

Parameters: %1 = Identificação do Slave/Device
%2 = Barramento ao qual o escravo/dispositivo está conectado.

Explanation: O DP-Slave ou o PN-Device mencionado não se comunica mais com o Master/Controller.

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Ativar um STOP D/E (configurável via MD10097 $MN_SAFE_SPL_STOP_MODE) em todos os eixos com a funcionalidade de segurança.
Parada de unidades PROFIsafe afetadas. Unidade do PROFIsafe interrompida dos módulos F tipo F-DI ou F-DIO geram valores seguros (0) em relação ao SPL como dados úteis F.

Remedy: Inspecionar a fiação do DP/PN. Reinicializar os módulos F. Reinicializar o NCK/PLC.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27253 PROFIsafe: Erro de comunicação do componente mestre F %1, erro %2

Parameters: %1 = Componente com erro
%2 = Código do erro

Explanation: O mestre F informa que a comunicação entre NCK e PLC não está mais funcionando.
A %1, o componente incorreto está indicado:
- PLC: O PLC não processa mais a solicitação OB40.
- PLC-DPM: O mestre DP abandonou o estado operacional OPERATE.
O código de erro indicado em %2 fornece mais informações sobre a causa:
- 1,2,4: Processamento PLC do OB40 não finalizado.

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Ativar um STOP D/E (configurável via MD10097 $MN_SAFE_SPL_STOP_MODE) em todos os eixos com a funcionalidade de segurança.
Parada de unidades PROFIsafe afetadas. Unidade do PROFIsafe interrompida dos módulos F tipo F-DI ou F-DIO geram valores seguros (0) em relação ao SPL como dados úteis F.

Remedy: Estender o tempo do ciclo PROFIsafe via MD10098 $MN_PROFISAFE_IPO_TIME_RATIO.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

27254 PROFIsafe: Módulo F %1, erro no canal %2; %3<ALSI>

Parameters: %1 = Endereço PROFIsafe ou nome
%2 = Tipo de canal, número de canal
%3 = Informação adicional, índice de campo das variáveis do sistema

Explanation: O módulo F envia sinais que uma falha ocorreu na interface do canal especificado.
Este alarme soa somente para os módulos ET200S F.
O tipo de canal (canal de entrada ou saída) é também indicado para as abreviações In e OUT em %2.
Uma mensagem específica de alarme pode ser programada para cada variável do sistema em HMI pelo parâmetro %3:
- 1 ...64: Erro nas variáveis do sistema $A_INSE[1...64]
- 65 ... 128: Erro nas variáveis do sistema $A_OUTSE[1...64]
- 321 ... 448: Erro nas variáveis do sistema $A_INSE[65...192]
- 449 ... 576: Erro nas variáveis do sistema $A_OUTSE[65...192]
- -1: Erro no canal de entrada ou saída para qual não há nenhuma atribuição SPL

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Ativar um STOP D/E (configurável via MD10097 $MN_SAFE_SPL_STOP_MODE) para todos os eixos com funcionalidade de segurança.

Remedy: Verifique o cabeamento. Cabeamento OK: substitua módulo F.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27255 PROFIsafe: Módulo F %1, erro geral

Parameters: %1 = Endereço PROFIsafe ou nome

Explanation: A unidade PROFIsafe mencionada informa um erro. Uma especificação mais exata da causa do erro não é possível sem outros meios auxiliares.
Este alarme é ativado para todos os tipos de escravos PROFIsafe.

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Ativar um STOP D/E (configurável via MD10097 $MN_SAFE_SPL_STOP_MODE) para todos os eixos com funcionalidade de segurança.

Remedy: Verifique cabeamento.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27256 PROFIsafe: Atual tempo de ciclo %1 [ms]> tempo de ciclo parametrizado

Parameters: %1 = Atual tempo de ciclo de comunicação PROFIsafe

Explanation: O atual tempo de ciclo de comunicação PROFIsafe é maior do que o valor ajustado no MD10098 $MN_PROFISAFE_IPO_TIME_RATIO. O tempo de ciclo de comunicação PROFIsafe parametrizado é ultrapassado continuamente pelo PLC.

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Ativar um STOP D/E (configurável via MD10097 $MN_SAFE_SPL_STOP_MODE) para todos os eixos com funcionalidade de segurança.

Remedy: Adaptar o tempo do ciclo através do MD10098 $MN_PROFISAFE_IPO_TIME_RATIO
Deve-se ajustar pelo menos o valor indicado no texto do alarme.
O tempo de ciclo ajustado afeta o tempo de processamento da unidade do PLC. Isto também deverá ser considerado no ajuste.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27257 PROFIsafe: %1 %2 reporta erro de sistema %3 (%4)

Parameters: %1 = Tipo de comunicação
%2 = Endereço PROFIsafe ou nome do módulo F
%3 = Código do erro
%4 = Componente

Explanation: Durante a comunicação PROFIsafe foi detectado um erro de sistema. Dependendo do erro, o respectivo driver de PROFIsafe ou a comunicação inteira do PROFIsafe será parada.
Para o tipo de comunicação (%1), as seguintes exibições são possíveis:
- Módulo F
- SPL
Um dos seguintes componentes F (%2) pode ser afetado:
- Endereço de PROFIsafe ou nome do módulo F afetado (com tipo de comunicação = módulo F)
- "-" (com tipo de comunicação SPL)
Uma das seguintes causas de erro é possível (consultar código de erro %3):
- SF: Estado de falha assíncrono (StateFault)
- SP: Nenhuma atualização dos dados de entrada/saída do SPL (SPL, comunicação de I/O)
Os códigos de erro também podem ser exibidos de forma combinada, dependendo do perfil da falha.
Um dos seguintes componentes (%4) pode ser afetado:
- NCK
- PLC

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
STOP D/E (ajustável através de MD10097 $MN_SAFE_SPL_STOP_MODE) é ativado para todos os eixos com funcionalidade de segurança.
Interrupção dos drivers PROFIsafe afetados. Drivers PROFIsafe emitem valores confiáveis (0) do tipo F-DI ou F-DIO para a SPL como dados de usuário F.

Remedy: Desligar/Ligar o controle. Se o erro acontecer novamente informe o departamento de serviço.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

27299 PROFIsafe: Diagnóstico %1 %2 %3 %4

Parameters: %1 = Código do erro 1
%2 = Código do erro 2
%3 = Código do erro 3
%4 = Código do erro 4

Explanation: Erro na configuração do PROFIsafe.
O texto de alarme indica o componente (PLC ou NCK) que detectou o erro.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Solicite o suporte (Support Request) indicando o texto do erro no seguinte endereço: http://www.siemens.com/automation/support-request

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

27300 F_DP: Tempo de ciclo %1 [ms] muito grande

Parameters: %1 = Tempo de ciclo parametrizado

Explanation: O tempo de ciclo da comunicação F_DP, resultante do MD13320 $MN_SAFE_SRDP_IPO_TIME_RATIO e do MD10071 $MN_IPO_CYCLE_TIME, é maior do que o valor limite permitido de 250 ms.

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Corrigir o tempo de ciclo através do MD13320 $MN_SAFE_SRDP_IPO_TIME_RATIO e/ou do MD10071 $MN_IPO_CYCLE_TIME

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

27301 F_DP: MD %1[%2]: Conexão SPL incorreta

Parameters: %1 = Nome do MD
%2 = Índice campo MD

Explanation: A conexão SPL no MD indicado está errada. Possíveis causas:
- Número de Bits maior que o definido para a interface SPL (valor de bit > valor máximo de bit)
- Número de bits muito grande (valor de bit superior - valor de bit inferior > 16)
- Nenhuma atribuição SPL parametrizada (ambos valores de bit são zero)
- Atribuição incorreta do SPL (valor de bit é igual a zero)

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Corrigir o MD indicado.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

27302 F_DP: Atribuição em duplicidade do MD %1[%2] - MD %3[%4]

Parameters: %1 = Nome do MD 1
%2 = Índice campo MD para nome MD 1
%3 = Nome do MD 2
%4 = Índice campo MD para nome MD 2

Explanation: No MD mencionado foi parametrizada uma atribuição em duplicidade não permitida:
Entradas SPL ($A_INSE) são multiplamente ocupadas pela comunicação F_DP. MD relevante:
- MD13346 $MN_SAFE_RDP_ASSIGN:
Dados de usuário F de um F_SENDDP são multiplamente ocupados por sub-slots. MD relevante:
- MD13337 $MN_SAFE_SDP_FILTER
Endereços de base lógica são multiplamente ocupados por conexões SPL diferentes. MD relevante:
- MD13334 $MN_SAFE_SDP_LADDR, MD13344 $MN_SAFE_RDP_LADDR
Números de conexão são multiplamente ocupados por diferentes conexões SPL. MD relevantes:
- MD13333 $MN_SAFE_SDP_CONNECTION_NR, MD13343 $MN_SAFE_RDP_CONNECTION_NE
Parâmetro DP_DP_ID é multiplamente ocupado por diferentes conexões SPL. MD relevante:
- MD13331 $MN_SAFE_SDP_ID, MD13341 $MN_SAFE_RDP_ID

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Corrigir o MD indicado.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

27303 F_DP: Número de sinais no MD %1[%2] <> MD %3[%4]

Parameters: %1 = Nome do MD 1
%2 = Índice campo MD para nome MD 1
%3 = Nome do MD 2
%4 = Índice campo MD para nome MD 2

Explanation: Nos dados de máquina MD13336/13346 $MN_SAFE_SDP/RDP_ASSIGN, MD13337/13347 $MN_SAFE_SDP/RDP_FILTER foi parametrizado um número diferente de sinais de dados úteis F.

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Corrigir o MD indicado.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

27305 F_DP: Parâmetro do MD %1[%2] <> MD %3[%4]

Parameters: %1 = Nome do MD 1
%2 = Índice campo MD para nome MD 1
%3 = Nome do MD 2
%4 = Índice campo MD para nome MD 2

Explanation: Foi parametrizada uma conexão SPL com várias conexões SPL (Sub-Slots), onde foram especificados diferentes valores nos parâmetros de comunicação F_DP ou no número da conexão SPL (%1 e %3).
Observação:
As conexões SPL (Sub-Slots) de uma conexão SPL são identificadas por mesmos valores para:
- Parâmetro de comunicação F_DP
- Número de conexão SPL
Os seguintes dados de máquina NCK podem ser afetados:
- MD13334/13344 $MN_SAFE_SDP/RDP_LADDR ou
- MD13335/13345 $MN_SAFE_SDP/RDP_TIMEOUT ou
- MD13333/13343 $MN_SAFE_SDP/RDP_CONNECTION_NR
- MD13338/13348 $MN_SAFE_SDP/RDP_ERR_REAC
- MD13349 $MN_SAFE_RDP_SUBS

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Corrigir o MD indicado.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

27306 F_DP: O número máximo de conexões SPL ativas (%1) para %2 foi ultrapassado

Parameters: %1 = Número máximo de possíveis conexões SPL
%2 = Tipo de comunicação

Explanation: Os blocos de dados de parametrização ativos definidos para o tipo de comunicação especificada (F_SENDDP/FRECVDP) foram parametrizados mais do que o número de conexões SPL permitido, identificados através de diferentes identificadores (MD13331/13341$MN_SAFE_SDP/RDP_ID).

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Corrigir as identificações das conexões SPL ativas ou desativar as conexões SPL (MD13330/13340 $MN_SAFE_SDP/RDP_ENABLE_MASK).
Definir opção para o número expandido de conexões.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

27350 F_DP: %1-Comunicação, conexão %2 menciona erro %3

Parameters: %1 = Tipo de comunicação
%2 = Nome ou DP_DP_ID da referência de comunicação
%3 = Código do erro

Explanation: A comunicação F_DP com o parceiro externo de comunicação externa foi danificada e a reação de erro programada é $A_FSDP_/FRDP_ERR_REAC = 0 ou 1.
As seguintes telas são possíveis para o tipo de comunicação (%1):
- F_SENDDP
- F_RECVDP
O nome ou o DP_DP_ID (identificador) da conexão SPL é exibida como a conexão (%2).
Uma das seguintes causas é a possível causa do erro (consultar código de erro %3).
- SN: Foi detectado um erro na seqüência de telegramas.
- CRC: Foi detectado um erro de CRC.
- TO: O timeout de comunicação parametrizado foi excedido.
Todos códigos de erros mencionados também podem ser indicados em combinação, dependendo da imagem de erro.

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
1. F_SENDDP/F_RECVDP: Variável de sistema $A_FSDP/FRDP_ERROR = TRUE
2. F_SENDDP/F_RECVDP: Variável de sistema $A_FSDP/FRDP_DIAG <> 0
3. F_RECVDP: Variável de sistema $A_FRDP_ACK_REQ = TRUE
4. F_RECVDP: Saída dos valores de substituição definidos pela variável de sistema $A_FRDP_SUBS
5. Na reação de erro programada $A_FSDP_/FRDP_ERR_REAC = 0 também é disparado um alarme e uma parada D/E

Remedy: Verificação da comunicação PROFIBUS e do parceiro de comunicação
Nota:
Com a confirmação do usuário através do DB18.FRDP_ACK_REI é confirmada apenas a comunicação F_DP. O alarme continua em exibição e deve ser confirmado separadamente através do NC-RESET.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27351 F_DP: %1-Comunicação, conexão %2 menciona erro %3

Parameters: %1 = Tipo de comunicação
%2 = Nome ou DP_DP_ID da conexão SPL
%3 = Código do erro

Explanation: A comunicação F_DP com o parceiro externo de comunicação foi danificada e a reação de erro programada é $A_FSDP_/FRDP_ERR_REAC = 2 (Alarme, apenas exibição).
As seguintes telas são possíveis para o tipo de comunicação (%1):
- F_SENDDP
- F_RECVDP
O nome ou o DP_DP_ID (identificador) do link de comunicação F_DP é exibido como a conexão (%2).
Uma das seguintes é a possível causa do erro (consultar código de erro %3).
- SN: Foi detectado um erro na seqüência de telegramas.
- CRC: Foi detectado um erro de CRC.
- TO: O timeout de comunicação parametrizado foi excedido.
Todos os códigos de erro mencionados também podem ser indicados em combinação, dependendo da imagem de erro.

Reaction: Visualização de alarme.
1. F_SENDDP/F_RECVDP: Variável de sistema $A_FSDP/FRDP_ERROR = TRUE
2. F_SENDDP/F_RECVDP: Variável de sistema $A_FSDP/FRDP_DIAG <> 0
3. F_RECVDP: Variável de sistema $A_FRDP_ACK_REQ = TRUE
4. F_RECVDP: Saída dos valores de substituição definidos pela variável de sistema $A_FRDP_SUBS

Remedy: Verificação da comunicação PROFIBUS e do parceiro de comunicação
Confirmação de usuário através do DB18.FRDP_ACK_REI ou NC-RESET

Programm continuation: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

27352 F_DP: Erro de comunicação %1, erro %2

Parameters: %1 = Componente com erro (NCK/PLC)
%2 = Código do erro

Explanation: A comunicação entre NCK e PLC não funciona mais.
Componente defeituoso em que o erro de comunicação ocorreu (%1):
- PLC: O PLC não processa mais a solicitação OB40 para comunicação F_DP dentro do tempo máximo de monitoramente de 500ms.
A seguinte cause de erro é possível (consultar o código de erro %2):
- <> 0: Execução de PLC do OB40 não foi concluída.

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Ativar um STOP D/E (configurável via MD10097 $MN_SAFE_SPL_STOP_MODE) em todos os eixos com funcionalidade de segurança.
Interrupção de processamento da comunicação F_DP é ativada.
Conexões SPL interrompidas do tipo F_RECVDP gera valores seguros (0) em relação ao SPL como dados F úteis.

Remedy: Verificar e, se necessário, aumentar o tempo do ciclo F_DP.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

27353 F_DP: Atual tempo de ciclo %1 [ms] > tempo de ciclo parametrizado

Parameters: %1 = Atual tempo de ciclo de comunicação F_DP

Explanation: O atual tempo de ciclo de comunicação F_DP é maior do que o valor configurado no MD13320 $MN_SAFE_SRDP_IPO_TIME_RATIO. O tempo de ciclo de comunicação parametrizado é continuamente ultrapassado por parte do PLC.

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Ativar um STOP D/E (configurável via MD10097 $MN_SAFE_SPL_STOP_MODE) para todos os eixos com funcionalidade de segurança.

Remedy: Adaptar o tempo do ciclo através do MD13320 $MN_SAFE_SRDP_IPO_TIME_RATIO
Deve-se ajustar pelo menos o valor indicado no texto do alarme.
O tempo de ciclo ajustado afeta o tempo de processamento da unidade do PLC. Isto também deverá ser considerado no ajuste.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27354 F_DP: %1-Comunicação, conexão %2 menciona erro SFC%3 %4

Parameters: %1 = Tipo de comunicação
%2 = Nome ou DP_DP_ID da referência de comunicação
%3 = Número de bloco SFC
%4 = Código do erro

Explanation: A comunicação F_DP com o parceiro externo de comunicação foi danificada. O PLC menciona um erro durante a tentativa de acesso à interface parametrizada.
As telas seguintes são possíveis para o tipo de comunicação (%1):
- F_SENDDP
- F_RECVDP

O nome do identificador (DP_DP_ID) do link de comunicação F_DP é indicado como a conexão (%2).
O bloco PLC (%3) que detectou o erro e a causa do erro baseada no código de erro (%4) também são exibidos.
Este alarme pode ser omitido através do MD10096 $MN_SAFE_DIAGNOSIS_MASK, bit 2 = 1.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Verificação da comunicação PROFIBUS e do parceiro de comunicação
Verificação do endereço lógico básico parametrizado no MD13334/13344 $MN_SAFE_SDP/RDP_LADDR.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27355 F_DP: %1 comunicação, conexão %2 reporta erro de sistema %3 (%4)

Parameters: %1 = Tipo de comunicação
%2 = Nome ou DP_DP_ID da conexão SPL
%3 = Código do erro
%4 = Componente

Explanation: Um erro de sistema foi detectado durante a comunicação F_DP. Dependendo do erro, a conexão SPL relacionada ou toda comunicação F_DP será interrompida.
As seguintes telas são possíveis para o tipo de comunicação (%1)
- F_SENDDP
- F_RECVDP
- SPL

As seguintes telas são possíveis como a conexão (%2):
- Nome ou DP_DP_ID (identificador) da conexão SPL (para tipo de comunicação = F_SENDDP ou F_RECVDP)
- "-" (para tipo de comunicação = SPL)

Uma das seguintes causas de erro é possível (consultar código de erro %3):
- SF: estado de erro assíncrono (StateFault)
- LS: monitoramento de sinal de vida (LifeSign)
- TD: discrepâncias nos dados do telegrama F (TelegramDiscrepancy)
- OD: discrepâncias nos dados de saída (OutputdateDiscrepancy)
  - com tipo de comunicação = F_SENDDP: $A_FSDP_ERR_REAC - DB18 DBW190, DBW210, DBW220, DBW448, DBW458 ... DBW568
  - com tipo de comunicação = F_RECVDP: $A_FRDP_SUBS - DB18 DBW220, DBW232, DBW244, DBW578, DBW590 ... DBW722
    $A_FRDP_ERR_REAC - DB18 DBW222, DBW234, DBW246, DBW580, DBW592 ... DBW724
- SP: Nenhuma atualização dos dados da entrada/saida SPL (comunicação IO SPL)

Os códigos de erro mencionados podem ser indicados também, dependendo do perfil do erro.
No texto do alarme, o componente afetado (%4) também é indicado:
- NCK
- PLC
- variável do sistema (com código de erro = OD)

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Ativação de STOP D/E (configurável via MD10097 $MN_SAFE_SPL_STOP_MODE) em todos os eixos com a funcionalidade de segurança.
Conexões interrompidas SPL do tipo F_RECVDP geram valores seguros (0) como dados F de usuário.

Remedy: Desligar/Ligar o controle. Se o erro acontecer novamente informe o departamento de serviço.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

27801 Modo de operação de segurança inconsistente: MD %1 = %2; Configuração do PLC = %3

Parameters: %1 = $MN_SAFE_MODE
%2 = Valor do $MN_SAFE_MODE
%3 = Valor da configuração do PLC

Explanation: O valor no MD13370 $MN_SAFE_MODE não combina com o valor da configuração do PLC.

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Alinhar os modos de operação de segurança ao fazer uma alteração na configuração MD13370 $MN_SAFE_MODE ou PLC.
Se -1 for exibido para o valor da configuração do PLC, o seguinte se aplica: o modo de operação de segurança definido na configuração do PLC não é permitido. A configuração do PLC deve ser alterada.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

27810 Eixo %1: Modo de operação de segurança inconsistente: $MN_SAFE_MODE = %2; MD: %3 = %4

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = Valor de dados de máquina
%3 = Nome do MD
%4 = Valor de dados de máquina

Explanation: O modo de operação de segurança parametrizado que utiliza MD13370 $MN_SAFE_MODE não combina e a segurança habilita a parametrização usando os dados exibidos da máquina.
Este alarme é sinalizado conforme a seguir:
- Para o modo de operação de segurança "SINUMERIK Safety Integrated mais (F-PLC)", as habilitações de segurança são definidas em MD36901 $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE.

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Prevenção de comunicação SIC/SCC ou PROFIsafe cíclica entre o NCK e o acionamento.

Remedy: Alinhar o modo de operação de segurança para todos os eixos NC.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

27811 Eixo %1: Erro de parametrização: MD %2 [%3] inválido

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = Nome do MD
%3 = Índice campo MD para nome MD

Explanation: A parametrização dos dados exibidos da máquina está incorreta.
Este alarme ocorre conforme a seguir:
- Durante a avaliação do número do telegrama SIC/SCC em MD13376 $MN_SAFE_INFO_TELEGRAM_TYPE ou no parâmetro de acionamento p60122, um número de telegrama SIC/SCC inválido foi identificado (não igual a 701).
- A verificação dos endereços-lógicos base de MD13374 $MN_SAFE_INFO_DRIVE_LOGIC_ADDR indicou que um slot com este endereço não existe, ou o telegrama SIC/SCC tem uma extensão incorreta e a comunicação "SIC/SCC" não pode ser habilitada.
- A verificação dos endereços-lógicos base de MD13372 $MN_SAFE_PS_DRIVE_LOGIC_ADDR indicou que um slot com este endereço não existe e a comunicação "PROFIsafe" não pode ser habilitada.

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Prevenção de comunicação SIC/SCC ou PROFIsafe cíclica entre o NCK e o acionamento.

Remedy: Parametrizar um número de telegrama SIC/SCC válido (701).
Configurar ou parametrizar com os endereços-base lógicos para os slots SIC/SCC ou PROFIsafe.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

27813 A opção da lógica F não está definida; MD: %1 incorreto

Parameters: %1 = Nome do MD

Explanation: A opção para a lógica F MD19500 $ON_SAFE_PLC_LOGIC não está disponível.
O modo de operação de segurança para "SINUMERIK Safety Integrated plus (F-PLC) está definido no MD13370 $MN_SAFE_MODE.

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Prevenção de comunicação SIC/SCC ou PROFIsafe cíclica entre o NCK e o acionamento.

Remedy: Alinhar os dados da opção e o modo de operação de segurança.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

27830 Eixo %1: O controle não está pronto para o teste de frenagem segura integrado à unidade

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explanation: O controle de movimento rejeita o pedido pelo "Teste de frenagem segura" integrado à unidade por meio da interface VDI.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O alarme desaparece automaticamente se as condições no controle de movimento para desempenhar o "Teste de frenagem segura" integrado à unidade forem cumpridas, ou o "Teste de frenagem segura" integrado à unidade foi removido.

Programm continuation: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

27900 PROFIBUS-DP: Falha SI Eixo %1, código %2, valor %3, duração %4

Parameters: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = Código de falha do acionamento (r9747)
%3 = Valor de falha do acionamento (r9749)
%4 = Tempo de falha do acionamento (r9748)

Explanation: A unidade sinaliza falha SI %2 com mais informações %3 no instante %4.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Para códigos/valores de falha veja documentação do acionamento.

Programm continuation: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

28000 Conexão NCU-Link com todas as NCUs da rede foi interrompida

Explanation: Todas as NCUs na rede de comunicação NCU-Link trocam informações ciclicamente (sinal de vida). Neste caso de alarme, estes sinais de vida de todas as outras NCUs participantes na rede NCU não foram recebidos. Esta falha da conexão LINK pode ter causas diferentes:
- Hardware danificado.
- Os dados de máquina que configuram a NCU-Link não são idênticos em todas as NCUs.
- O tempo do ciclo IPO não é idêntico em todas as NCUs.

Reaction: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Verificar o ciclo de IPO em todas as NCUs.
Eventualmente verificar primeiro outros alarmes específicos da NCU-Link.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

28001 Conexão NCU-Link com a NCU %1 da rede de conexão foi interrompida

Parameters: %1 = número da NCU

Explanation: Todas as NCUs na rede de comunicação NCU-Link trocam informações ciclicamente (sinal de vida). Neste caso de alarme, estes sinais de vida de todas as outras NCUs participantes na rede NCU não foram recebidos. Esta falha da ligação LINK pode ter causas diferentes:
- Hardware danificado.
- Os dados de máquina que configuram a NCU-Link não são idênticos em todas as NCUs.
- O tempo do ciclo IPO não é idêntico em todas as NCUs

Reaction: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: - Verificar o ciclo de IPO em todas as NCUs.
- Eventualmente verificar primeiro outros alarmes específicos da NCU-Link.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

28002 Erro ao ativar dados de máquina, dados de máquina da rede NCU foram alterados pela NCU %1

Parameters: %1 = número da NCU

Explanation: Durante a ativação dos dados de máquina no NEWCONFIG ou durante um RESET do painel de operação, os dados de máquina de rede NCU sofreram alteração em outra NCU. O alarme somente pode ocorrer quando houver uma ligação de Link ativa.

Reaction: NC não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Deve-se repetir a ação ou, caso NEWCONFIG seja ativado por um programa NC, deve-se interromper o programa através de Reset.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

28003 Sincronização do ciclo de vida na interligação da NCU falhou após tentativa %1.

Parameters: %1 = Contador de loop

Explanation: Um ponto específico durante a inicialização do NCK, o NCK comuta para o plano cíclico; em outras palavras, as tarefas IPO e servo inicializam. Caso estes pontos desviem tão significantemente no grupo interligado da NCU, o alarme 280003 será emitido. O tempo de atraso pode ser aumentado nos passos do IPO cycle ao incrementar o dado de máquina LINK_LIFECYCLE_MAX_LOOP.

Reaction: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Solicite o suporte (Support Request) indicando o texto do erro no seguinte endereço: http://www.siemens.com/automation/support-request

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

28004 NCU-Link: NCU %1 da rede de comunicação não está ligada ao bus

Parameters: %1 = número da NCU

Explanation: Mensagem de erro do módulo NCU-Link. A NCU local (na qual o alarme é exibido) detectou, durante a inicialização da NCU-Link, que a NCU com o número segundo o parâmetro de alarme não está ligada ao bus, embora a mesma deva ser ligada segundo o MD.
Esta falha da conexão LINK pode ter causas diferentes:
- Hardware danificado.
- Os dados de máquina que configuram a NCU-Link não são idênticos em todas as NCUs.
- O tempo do ciclo IPO não é idêntico em todas as NCUs.

Reaction: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Verificar a configuração dos dados de máquina e o Link-Hardware.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

28005 NCU-Link: NCU %1 da rede de comunicação não está trabalhando sincronizada

Parameters: %1 = número da NCU

Explanation: Mensagem de erro do módulo NCU-Link. A NCU local (na qual o alarme é exibido) detectou, durante a inicialização da NCU-Link, que a NCU com o número segundo o parâmetro de alarme não está trabalhando sincronizada.
Esta falha de conexão LINK pode ter causas diferentes:
- Os dados de máquina que configuram a NCU-Link não são idênticos em todas as NCUs.
- O tempo do ciclo IPO não é idêntico em todas as NCUs

Reaction: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Verificar a configuração dos dados de máquina.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

28007 NCU-Link: dados de configuração da NCU %1 em conflito

Parameters: %1 = número da NCU

Explanation: Mensagem de erro do módulo NCU-Link. A NCU local (na qual o alarme é exibido) detectou, durante a inicialização da NCU-Link, que há um conflito entre a sua configuração e a configuração da NCU segundo o parâmetro de alarme.
Exemplo: O dado de máquina MD18782 $MN_MM_LINK_NUM_OF_MODULES especifica o número dos participantes na rede NCU-Link. Se este MD não for idêntico nas outras NCUs, surgirá este alarme.

Reaction: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Verificar a configuração dos dados de máquina.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

28008 NCU-Link: configuração do timer da NCU %1 em conflito

Parameters: %1 = número da NCU

Explanation: Mensagem de erro do módulo NCU-Link. A NCU local (na qual o alarme é exibido) detectou, durante a inicialização da NCU-Link, que há um conflito entre a sua configuração de timer e a configuração da NCU segundo o parâmetro de alarme.

Reaction: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Verificar a configuração dos dados de máquina.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

28009 NCU-Link: parâmetros de bus da NCU %1 em conflito

Parameters: %1 = número da NCU

Explanation: Mensagem de erro do módulo NCU-Link. A NCU local (na qual o alarme é exibido) detectou, durante a inicialização da NCU-Link, que há conflitos entre a sua configuração de bus e a configuração da NCU segundo o parâmetro de alarme.

Reaction: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Verificar a configuração dos dados de máquina.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

28010 NCU-Link: NCU %1 não recebeu telegrama %2, %3

Parameters: %1 = número da NCU
%2 = Razão
%3 = Bloco

Explanation: Mensagem de erro do módulo NCU-Link. No funcionamento da NCU-Link falhou uma mensagem (telegrama) da NCU local para A NCU indicada no parâmetro de alarme. Trata-se eventualmente de um problema de Hardware. (ex.: distúrbios esporádicos na linha de comunicação).

Reaction: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: A mensagem de falha é emitida somente após várias tentativas de comunicação. O número das repetições pode ser aumentado via o MD12550 $MN_LINK_RETRY_CTR.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

28011 Tempo de IPO insuficiente para NCU-Link. Tempo de ciclo Link: %1

Parameters: %1 = Microssegundos

Explanation: Mensagem de erro do módulo NCU-Link. Todos os telegramas devem ser transmitidos dentro de um ciclo de IPO. Isto se aplica particularmente a repetições de telegrama. Este tempo não foi suficiente. O parâmetro mostra quantos microssegundos necessitou o módulo NCU-Link para transmitir os telegramas.

Reaction: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Aumentar o ciclo de IPO, neste caso um dos MDs abaixo deverá ser alterado em todas as NCUs:
IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO
SYSCLOCK_CYCLE_TIME

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

28012 NCU-Link: ciclo de sincronização falhou %1 vezes

Parameters: %1 = Número de ciclos

Explanation: Mensagem de erro do módulo NCU-Link que não ocorre na NCU 1. As NCUs são sincronizadas através d uma linha própria de ciclo de NCU-Link. Um número grande de sinais de ciclos não apareceram. O parâmetro indica o número de ciclos que falharam.

Reaction: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Verificar o hardware.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

28020 NCU-Link: Foram configuradas ligações Link em excesso %1

Parameters: %1 = Quantidade de ligações Link

Explanation: Infelizmente a capacidade de transmissão dos Links de NCU não é suficiente para esta configuração de Link.
A configuração de Link é determinada pelos seguintes MDs:
- MD18781 $MN_NCU_LINK_CONNECTIONS
- MD10002 $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB
- MD12701 $MN_AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB1 ... e todos as demais definições de contentor.

Reaction: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Aplique uma quantidade menor de ligações Link, eixos que devem ser interligados através de Link, ou agrupe os eixos em poucos contentores.
Dados de máquina que devem ser alterados:
- MD18781 $MN_NCU_LINK_CONNECTIONS
- MD10002 $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB
- MD12701 $MN_AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB1 ... e todos as demais definições de contentor.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

28022 Eixo de contêiner %1 foi declarado diferente nos NCUs

Parameters: %1 = Nome do eixo de contêiner

Explanation: Uma definição do eixo do contêiner deve estar uniforme com todos os NCUs, com os mesmos valores configurados.

Reaction: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Configure as localizações de contêiner uniformente em todos os NCUSs. Corrija os dados da máquina MD127..$MN_AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB1...n

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

28030 Alarme grave na NCU %1, eixos no modo de seguimento

Parameters: %1 = número da NCU

Explanation: Todos os eixos encontram-se, devido a um alarme grave numa outra NCU, no modo de seguimento.

Reaction: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Confirmar o alarme na NCU.

Programm continuation: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

28031 Alarme grave na NCU %1, eixos no modo de seguimento

Parameters: %1 = número da NCU

Explanation: Um alarme grave em uma outra NCU ainda não foi reconhecido. Todos os eixos continuam, em consequência disso, no modo de seguimento.

Reaction: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Confirmar o alarme na NCU.

Programm continuation: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

28032 Parada de emergência ativada na NCU %1, eixos em modo de seguimento

Parameters: %1 = número da NCU

Explanation: Em uma NCU do grupo de NCUs existe a solicitação de parada de emergência na interface PLC-NCK. Por isso que todos os eixos estão em modo de seguimento.

Reaction: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Eliminar a causa da parada de emergência na NCU e confirmar a parada de emergência através da interface PLC-NCK.

Programm continuation: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

28033 Parada de emergência na NCU %1, eixos continuam em modo de seguimento

Parameters: %1 = número da NCU

Explanation: Em uma NCU do grupo de NCUs existe a solicitação de parada de emergência na interface PLC-NCK. Por isso que todos os eixos estão em modo de seguimento.

Reaction: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Eliminar a causa da parada de emergência na NCU e confirmar a parada de emergência através da interface PLC-NCK.

Programm continuation: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

29033	[Canal %1:] Troca do eixo %2 não é possível, movimento de eixo PLC ainda não concluído
Parameters:	%1 = Número do canal %2 = Eixo
Explanation:	Um eixo de PLC ainda não atingiu sua posição final e não pode ser devolvido a um canal ou neutralizado. Este alarme não deve ocorrer se o bloco de dados de PLC, FC18 for utilizado.
Reaction:	NC START desabilitado neste canal. Sinais da interface são acionados. Visualização de alarme. NC Stop com o alarme.
Remedy:	Esperar até o eixo atingir sua posição final ou terminar o movimento cancelando o percurso restante.
Programm continuation:	Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

Alarme em ciclos

4

61000 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Nenhuma correção de ferramenta ativa

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: A correção D deverá ser programada antes da chamada do ciclo.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61001 [Canal %1:] Bloco %2: Passo da rosca definido de forma errada

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Verifique parâmetros para tamanho da rosca ou ajuste do passo (um contradiz o outro).

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61002 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]modo de usinagem definido de forma incorreta

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Remedy: Modificar os parâmetros VARI.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61003 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Não foi programado qualquer avanço no ciclo

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Modificar o parâmetro do avanço.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61004 [Canal %1:] Bloco %2: Configuração incorreta dos eixos geométricos

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: --

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61005 [Canal %1:] Bloco %2: 3º eixo geométrico não existente

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Na aplicação na máquina de usinagem sem eixo Y no plano G18.

Remedy: Verificar o parâmetro na chamada de ciclo.

61006 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Raio de ferramenta muito grande

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O raio da ferramenta é muito grande para a usinagem.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Selecionar uma ferramenta menor.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61007 [Canal %1:] Bloco %2: Raio de ferramenta muito pequeno

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O raio da ferramenta é muito pequeno para a usinagem.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Selecionar uma ferramenta maior.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61008 [Canal %1:] Bloco %2: Não há ferramenta ativa

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos:.

Remedy: Selecionar ferramenta.

61009 [Canal %1:] Bloco %2: Núm. de ferramenta ativo = 0

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Não há nenhuma ferramenta (T) programada antes da chamada do ciclo.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Programar uma ferramenta (T).

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61010 [Canal %1:] Bloco %2: Sobremedida de acab. muito grande

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: A sobremedida de acabamento na base é maior do que a profundidade total.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Diminuir a sobremedida de acabamento.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61011 [Canal %1:] Bloco %2: Alteração de escala não permitida

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Há um fator de escala ativo que é inválido para este ciclo.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Modificar o fator de escala.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61012 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Alteração de escala diferente no plano

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: --

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61013 [Canal %1:] Bloco %2: Ajustes básicos foram alterados, programa não é executável

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation: Os ajustes básicos não condizem com o programa gerado.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Verificar e, se necessário, modificar os ajustes básicos

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61014 [Canal %1:] Bloco %2: Excede-se o plano de retrocesso

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Verificar o parâmetro RTP.

61015 [Canal %1:] Bloco %2: Contorno não definido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy:

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61016 [Canal %1:] Bloco %2: Falta frame de sistema para ciclos

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Ajustar MD 28082: MM_SYSTEM_FRAME_MASK, BIT5=1

61017 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Função %4 não presente no CN

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy:

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61018 [Canal %1:] Bloco %2: função %4 não executável com CN

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy:

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61019 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Parâmetro %4 incorretamente definido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation: Exemplo:
parâmetro 61019 (S_MVAR: dec4) definido incorretamente
O valor do 4 lugar decimal (dec4 -> THOUSANDS digit) do parâmetro de transferência S_MVAR é definido incorretamente

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrija o valor do parâmetro.
Se a mensagem de erro 61019 vem de CYCLE832, então:
o parâmetro 61019 S_TOLM: xx é definido incorretamente
1. Parâmetro S_TOLM está fora da faixa de valor: S_TOLM UNITS dígito de 0 a 3. DEZ dígitos 0 ou 1
2. Parâmetro S_TOLM>3 e S_OTOL não programados e dados de ajuste SD55220 $SCS_FUNCTION_MASK_MILL_TOL_SET bit0=0
Correção:
Ajustar o parâmetro S_TOLM em uma faixa válida (0.. 13) ou
até SW 2.6, QUANDO CYCLE832 é nomeado e ajustado com a compatibilidade bit em SD55220 bit0=1 com a tecnologia de campo.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61020 [Canal %1:] Bloco %2: Não é possível usinar com TRANSMIT/TRACYL ativo

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy:

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61021 [Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro %4 Valor muito elevado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy:

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61022 [Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro %4 Valor muito baixo

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy:

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61023 [Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro %4 Valor deve ser diferente de zero

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy:

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61024 [Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro %4 Controlar valor

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy:

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61025 [Canal %1:] Bloco %2: Controlar o ajuste do porta-ferramenta

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy:

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61026 [Canal %1:] Bloco %2: O ciclo não pode ser executado com a função NC %4!

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy:

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61027 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Sub-rotina %4 não existe

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Verificar chamada do CYCLE62
- Verificar se as sub-rotinas especificadas na chamada do CYCLE62 existem no armazenamento do programa

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61028 [Canal %1:] Bloco %2: Nome do contorno %4 muito longo.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - escolher um nome de contorno menor

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61029 %[[Canal %1:] Bloco %2: %] Nome do programa %4 muito longo

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: -Escolher um nome menor para a subrotina

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61030 [Canal %1:] Bloco %2: Caminho não permitido: %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy:

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61031 [Canal %1:] Bloco %2: Caminho não encontrado: %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy:

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61032 [Canal %1:] Bloco %2: Arquivo não encontrado: %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy:

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61033 [Canal %1:] Bloco %2: Tipo de arquivo incorreto: %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy:

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61034 [Canal %1:] Bloco %2: Arquivo está cheio: %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy:

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61035 [Canal %1:] Bloco %2: Arquivo está em uso: %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy:

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61036 [canal %1:] Bloco %2: O limite de memória do NC foi alcançado: %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy:

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61037 [Canal %1:] Bloco %2: Sem direito de acesso ao arquivo: %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy:

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61038 [Canal %1:] Bloco %2: Outro erro de arquivo: %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy:

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61039 [Canal %1:] Bloco %2: Linha não disponível: %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy:

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61040 [Canal %1:] Bloco %2: Linha maior que a variável resultante: %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy:

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61041 [Canal %1:] Bloco %2: Linha muito extensa: %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy:

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61042 [Canal %1:] Bloco %2: Nome do programa %4 ilegal

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Em caso de sistemas multi-canais, o nome do programa principal não deve terminar com _Cxx (onde XX representa números).
Renomear o programa principal

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61043 [Canal %1:] Bloco %2: Erro em conversão de coordenadas (%4)

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: 1: Tipo não especificado
2: Erro na identificação de ferramenta
3: Ponto de medição 1 não disponível
4: Ponto de medição 2 não disponível
5: Ponto de medição 3 não disponível
4: Ponto de medição 4 não disponível
7: Sem ponto de referência disponível
8: Sem direção de aproximação
9: Pontos de medição idênticos
10: Alpha está incorreto
11: Phi está incorreto
12: Direção de aproximação incorreta
13: Linhas não cruzam
14: Planos não disponíveis
15: Sem frame ou frame incorreto selecionado
16: Sem memória suficiente disponível
17: Erro interno

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61044 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Caractere(s) inválido(s) no nome do arquivo: %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Retirar o caractere inválido do nome do arquivo
Caracteres permitidos são: letras, figuras, underscore, barra com o nome do caminho

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61045 [Canal %1:] Bloco %2: Lista de trabalho não encontrada: %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: A lista de trabalho especificada não pôde ser encontrada.
Verificar o nome e conteúdo da lista de trabalho.
A lista de trabalho deve estar na mesma peça assim como no programa de peça.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61046 [Canal %1:] Bloco %2: Programa de peça não encontrado na lista de trabalho: %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Programa de peça (programa principal) não encontrado na lista de trabalho especificada no canal respectivo.
Verificar nome e conteúdo da lista de trabalho.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61047 [Canal %1:] Bloco %2: Label %4 muito longo

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - optar por menor label

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61048 [Canal %1:] Bloco %2: Dados Multi-canais não encontrados na lista de trabalho: %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Dado multi-canal não encontrado na lista de trabalho.
Corrigir lista de trabalho.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61049 [Canal %1:] Bloco %2: 1o fuso não programado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Programar o primeiro fuso na tela.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61050 [Canal %1:] Bloco %2: Fuso programado em duplicidade

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O mesmo fuso foi programado em duplicidade.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Deixar o segundo fuso vazio ou programar outro fuso.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61051 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Nome do programa atribuído em duplicidade

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O mesmo nome programa foi atribuído em duplicidade.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Ao utilizar o CYCLE952, o nome do programa principal não deve ser o mesmo que o nome do arquivo de desbaste (PRG) ou o nome do contorno da peça bruta (CONR).
Ao utilizar CYCLE63 e/ou CYCLE64, o nome do programa principal não deve ser o mesmo do programa à ser gerado (PRG).

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61052 [Canal %1:] Bloco %2: Velocidade máxima do fuso não especificada para fuso principal

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: A velocidade máxima do fuso principal não foi especificada.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Especificar o limite de velocidade no cabeçalho do programa ou nas especificações.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61053 [Canal %1:] Bloco %2: Velocidade máxima do fuso não especificada para contra-fuso

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: A velocidade máxima do contra-fuso não especificada.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Especificar o limite de velocidade no cabeçalho do programa ou nas especificações.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61054 [Canal %1:] Bloco %2: Programas iniciados de várias listas de trabalho: %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Programas de várias listas de trabalho foram iniciados simultaneamente.
Isto não é permitido. Todos os programas devem ser atribuídos à mesma lista de trabalho.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Selecionar a lista de trabalho desejada, e inicie os programas novamente.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61055 [canal %1:] Bloco %2: Número de alojamento de magazine muito baixo: %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Foi especificado um número de alojamento de magazine muito baixo.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy:

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61056 [canal %1:] Bloco %2: Número de alojamento de magazine muito alto: %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Foi especificado um número de alojamento de magazine muito alto.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy:

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61057 [Canal %1:] Bloco %2: número de alojamento de magazine não é um número inteiro: %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O número de alojamento de magazine deve ser um número inteiro.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy:

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61058 %[[canal %1:] Bloco %2: %]A função %4 não foi habilitada

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - CYCLE952: A função Balance Cutting deve ser habilitada através do MD52218 $MCS_FUNCTION_MASK_TURN, Bit6.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61059 %[[canal %1:] Bloco %2: %]A pré-seleção de ferramenta falhou

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: --

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: --

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61060 %[[canal %1:] Bloco %2: %]A função exige o gerenciamento de ferramentas

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: --

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: --

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61061 %[[Canal %1:] Bloco%2: %] Normalização diferente no plano e na profundidade

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: --

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61062 %[[Canal %1:] Bloco%2: %] Posição do eixo %4 incorretamente programado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Verifique a última posição programada do eixo

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61063 %[[Canal %1:] Bloco%2: %] Ferramenta na localização magazine %4 não é uma multiuso

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Um local de magazine e um local multiuso foram programados. No entanto, não existe nenhum multiuso no local de magazine.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Somente programe a localização de magazine (sem localização multiuso).

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61064 %[[Canal %1:] Bloco%2: %] Localização multiuso inválida: %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Uma localização multiuso foi programada aonde não existe nenhuma multiuso.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Programe uma localização multiuso válida.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61065 [Channel %1:] Block %2: Um canal especificado na lista de tarefas não existe: %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Um canal não existente foi especificado na list de tarefas.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Lista de tarefas correta

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61066 %[[Channel %1:] Block %2: %]Cycle %4 exige o código G G70 ou G71

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O ciclo exige o código G G70 ou G71

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Programa G70 ou G71

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61067 [Canal %1:] Bloco %2: O fuso de ferramenta está em modo de fuso: %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Para a ativação da transformação de giro o fuso de ferramenta precisa estar em modo de eixo. Porém, ele está em modo de fuso.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Passar o fuso de ferramenta para o modo de eixo (com SPOS ou M70) antes de chamar a transformação de giro.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61068 [Canal %1:] Bloco %2: O ciclo requer o código G: %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Existe um código G incorreto ativo quando o ciclo é chamado.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Ativar o código G antes da chamada do ciclo. Eventualmente são disponibilizados vários códigos G para seleção.
Exemplo: O ciclo requer o código G: G70/G71

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61069 [Canal %1:] Bloco %2: Eixo não referenciado%4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: No ciclo é esperado um eixo referenciado, mas foi detectado um eixo não referenciado.
Quando possível, o identificador de eixo é informado no texto do alarme.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Referenciar o eixo antes da chamada do ciclo.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61070 [Canal %1:] Bloco %2: Tipo de ferramenta incorreto para a seleção de "haste"

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Para a seleção da "haste", a ferramenta deve ter um ângulo agudo.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Usar seleção "ponta".

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61098 [Canal %1:] Bloco %2: %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Este alarme é usado para as diversas finalidades.
Consulte o texto do alarme.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Depende do texto do alarme.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61099 [Canal %1:] Bloco %2: Erro interno de ciclo (%4)

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy:

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61101 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Ponto de referência definido incorretamente

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Com uma especificação adicional da profundidade, ou valores diferentes tiveram de ser selecionados para o ponto de referência (plano de referência) e o plano de retração, ou um valor absoluto deve ser especificado para a profundidade.
Ao combinar na área "máquina manual", os seguintes dados de configurações devem ser verificados e adaptados à combinação.
SD 55260 $SCS_MAJOG_SAFETY_CLEARANCE (valor maior que zero)
SD 55261 $SCS_MAJOG_RELEASE_PLANE

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61102 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Nenhuma direção de fuso programada

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: O parâmetro SDIR (ou SDR no CYCLE840) deve ser programado.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61103 [Canal %1:] Bloco %2: Número dos furos é zero

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Remedy: Verificar o parâmetro NUM

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61104 [Canal %1:] Bloco %2: Violação de contorno das ranhuras

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Parametrização incorreta do modelo de fresagem nos parâmetros que determinam a posição das ranhuras/oblongos no círculo ou em seu formato.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: --

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61105 [Canal %1:] Bloco %2: raio da fresa muito grande

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O diâmetro da fresa utilizada é muito grande para o modelo a ser usinado.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Ou utilizar uma ferramenta com um raio menor ou o contorno deverá ser modificado.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61106 [Canal %1:] Bloco %2: Número ou distância dos elementos circulares

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Parametrização incorreta do NUM ou INDA, a disposição dos elementos do círculo dentro de um círculo completo não é possível.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir a parametrização.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61107 [Canal %1:] Bloco %2: Primeira profundidade de furação definida de forma errada

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Modificar a profundidade de furação.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61108 [Canal %1:] Bloco %2: Nenhum valor permitido para os parâmetros Raio e Profundidade de imersão

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Os parâmetros para raio (_RAD1) e profundidade de imersão (_DP1) para definição da trajetória helicoidal para o avanço em profundidade foram especificados incorretamente.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Modificar os parâmetros.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61109 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Parâmetro para sentido de fresamento definido incorretamente

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O valor do parâmetro para o sentido de fresamento(_CDIR) foi especificado incorretamente.

Remedy: - Alterar a direção de fresamento.
- Durante usinagem de bolsão (CYCLE63), a direção de fresamento deve ser compatível com a direção do fresamento da centragem/furação grossa.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61110 %[[Canal %1:] Bloco%2: %] Tolerância de acabamento na base é maior que a aproximação na profundidade

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O sobremetal de acabamento na base foi especificado maior que a penetração em profundidade máxima.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Ou reduza sobremetal para acabamento ou aumento a profundidade

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61111 %[[Canal %1:] Bloco%2: %] Largura de aproximação maior que o diâmetro da ferramenta

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: A largura de avanço programada é maior do que o diâmetro da ferramenta ativa.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Remedy: A largura de avanço deve ser diminuída.
Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61112 [Canal %1:] Bloco %2: Raio de ferramenta negativo

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explanation: O raio da ferramenta ativa é negativo, isto é inválido.
Remedy: Alterar o raio da ferramenta
Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61113 [Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro para raio de canto está muito grande

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explanation: O parâmetro para o raio de canto (_CRAD) foi especificado muito grande.
Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Remedy: Diminuir o raio do canto
Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61114 [Canal %1:] Bloco %2: Sentido de usinagem G41/G42 incorretamente definido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explanation: A direção de usinagem da correção do raio da ferramenta G41/G42 foi selecionada incorretamente.
Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Remedy: Modificar a direção de usinagem.
Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61115 [Canal %1:] Bloco %2: Modo de aprox.ou afast.(reta / círculo / plano / espaço) definido de forma errada

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explanation: O modo de aproximação ou de retração do contorno foi definido incorretamente.
Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Remedy: Verificar o parâmetro _AS1 ou _AS2.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61116 [Canal %1:] Bloco %2: Percurso de aprox. ou afast. = 0

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O curso de aproximação ou de retração foi especificado com um zero.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Verificar o parâmetro _LP1 ou _LP2.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61117 %[[Canal %1:] Bloco %2: %] O raio da ferramenta ativa é menor que ou igual a zero

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O raio da ferramenta ativa é negativo ou zero. O alarme é ativado pelos seguintes ciclos:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Modificar o raio.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61118 [Canal %1:] Bloco %2: Comprimento ou largura = 0

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O comprimento ou a largura da superfície de fresagem é inválido.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Verificar os parâmetros _LENG e _WID.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61119 [Canal %1:] Bloco %2: Diâmetro nominal ou diâmetro útil incorretamente programado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O diâmetro nominal ou central foi programado errado.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Verificar a geometria da rosca.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61120 [Canal %1:] Bloco %2: Tipo de rosca int./ext. não definido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O tipo de rosca (interna / externa) não foi definida.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: O tipo de rosca, interna ou externa, deverá ser especificado.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61121 [Canal %1:] Bloco %2: Falta o número dos dentes por corretor

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Para o número de dentes por corte não foi especificado nenhum valor.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Especificar a quantidade de dentes/corte para a ferramenta ativa na lista de ferramentas.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61122 [Canal %1:] Bloco %2: Distância segura no plano incorretamente definida

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: A distância de segurança é negativa ou zero. Isto não é permitido.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Definir a distância de segurança.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61123 [Canal %1:] Bloco %2: CYCLE72 não pode ser simulado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy:

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61124 [Canal %1:] Bloco %2: Largura de alimentação não foi programada

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Com simulação ativa sem ferramenta, o valor para penetração lateral _MIDA precisa sempre ser programado

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61125 [Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro de seleção de tecnologia foi definido incorretamente

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Verificar o parâmetro de seleção de tecnologia (_TECHNO).

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61126 [Canal %1:] Bloco %2: Comprimento da rosca muito curto

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Programar rotação de fuso menor ou elevar mais o ponto de referência (plano de referência).

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61127 [Canal %1:] Bloco %2: Defin. errada da relação de transform. do eixo de abrir roscas (dados de máquina)

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Verificar os dados de máquina 31050 e 31060 no respectivo estágio de transmissão do eixo de furação.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61128 [Canal %1:] Bloco %2: Ângulo de imersão = 0 para inserção com osilação ou helicoidal

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Verificar o parâmetro _STA2.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61129 [Canal %1:] Bloco %2: perpendic. aproxim. e retração durante cont. de fresam. permitido apenas com G40

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy:

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61130 [Canal %1:] Bloco %2: As posições dos eixos paralelos não podem ser compensadas. Nenhuma referência de peça acordada

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy:

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61131 [Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro _GEO incorreto, _GEO=%4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy:

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61132 **[Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro de eixo paralelo incorreto, verificar os valores dos parâmetros ABS/INC dos eixos paralelos**

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy:

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61133 **[Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro do 3º eixo paralelo incorreto, verificar os nomes de eixo ou a GUD _SCW_N[]**

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy:

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61134 **[Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro de eixo rotativo incorreto, verificar valores para parâmetros ABS/INC de eixo rotativo**

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy:

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61135 **[Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro da seqüência para aproximar a posição destino está incorreto: %4**

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy:

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61136 [Canal %1:] Bloco %2: Nenhum 3º eixo geométrico acordado no GUD _SCW_N[]

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy:

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61137 [Canal %1:] Bloco %2: A rotação e o ciclo de eixos paralelos anulam-se mutuamente, por causa da referência de peça $P_WPFRAME

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy:

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61138 [Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro %4 definido incorretamente na monitoração de ferramenta nos ciclos

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy:

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61139 [Canal %1:] Bloco %2: Erro na função de monitoração de ferramenta nos ciclos

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy:

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61140 [Canal %1:] Bloco %2: O fuso principal não está ajustado corretamente

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Verifique o ajuste do fuso principal.
Verifique os dados de usinagem 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED e 20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB,

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61141 [Canal %1:] Bloc %2: O eixo C do fuso principal não foi ajustado corretamente

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrija o ajuste do eixo C do fuso principal.
Corrija os dados de usinagem 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED e 20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB,

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61142 [Canal %1:] Bloco %2: O contra-fuso não foi ajustado corretamente

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrija o ajuste do contra-fuso.
Corrija os dados da usinagem 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED e 20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB,

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61143 [Canal %1:] Bloco %2: O eixo C do contra-fuso não foi ajustado corretamente

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrija o ajuste do eixo C do contra-fuso.
Corrija os dados de usinagem 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED e 20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB,
Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61144 [Canal %1:] Bloco %2: O fuso da ferramenta não foi ajustado corretamente

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explanation:
Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Remedy: Corrija o ajuste do fuso da ferramenta.
Corrija os dados da usinagem 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED e 20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB,
Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61145 [Canal %1:] Bloco %2: O eixo linear do contra-fuso não foi ajustado corretamente

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explanation:
Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Remedy: Corrija o ajuste do eixo linear do contra-fuso.
Corrija os dados de usinagem 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED e 20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB,
Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61146 [Canal %1:] Bloco %2: O eixo B não foi ajustado corretamente

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explanation:
Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Remedy: Corrija o ajuste do eixo B.
Corrija os dados da usinagem 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED e 20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB,
Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61147 [Canal %1:] Bloco %2: Transformação não ativa: %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: A informação declarada não está ativa.
Você tem que ativar a transformação antes de utilizá-la.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61148 [Canal %1:] Bloco %2: Não é possível o plano de tornel com a ferramenta de giro ativa

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O giro do plano não é possível quando a ferramenta de giro está ativa.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Carregue a ferramenta de fresagem antes de girar o plano.
O alarme pode ser impedido utilizando SD 55410 $SCS_MILL_SWIVEL_ALARM_MASK.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61149 [Canal %1:] Bloco %2: Não é possível o posicionamento da ferramenta de fresagem com a ferramenta de giro ativa

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: As ferramentas de fresagem não podem ser posicionadas se uma ferramenta de giro estiver ativada.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Carregue a ferramenta de desbate antes de colocar a posição.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61150 [Canal %1:] Bloco %2: A ferramenta não pode ser alinhada - código de erro: %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Remedy: Código do erro:
A: Somente um plano de rotação novo permitido, ver parâmetro_ST
B: Variação angular >= 360 -> variação angular do eixo B >= 360 graus
C: O vetor de eixo rotativo V1 não é igual a 0 1 0 -> o vetor de eixo rotativo V1 deve rodar em torno de Y
Ver instalação de tornel CYCLE800
D: vetor de eixo rotativo V2 -> o vetor de eixo rotativo V2 deve rodar em torno de X (1 0 0) ou Z (0 0 1)
Ver instalação de tornel CYCLE800
E: WCS ROT Y > 90 -> rotação ativa do WCS em torno de Y é >90 graus. -90 para +90 é permitido
F: Se o eixo geométrico Y não estiver disponível -> SD55221 definir bit 5 = 1
G: A Configuração inicial define ($TC_CARR37] HUNDREDTHOUSANDS dígito -Z ou -X) -> SD55221 definir bit 5 = 1
Ver instalação de tornel CYCLE800
H: Ferramenta de alinhamento, o plano ativo não é G18
I: 1ª tecnologia de torneamento (MD52200=1) e o eixo Y não está disponível -> espelhamento não permitido
J: Tecnologia de solda (MD52200..) -> SD55221 definir bit 5 = 1
K: Tecnologia de solda (MD52200..) -> definir MD20186 = 1

61151 [Canal %1:] Bloco %2: Não é possível a orientação de ferramenta - código de erro: %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Remedy: Causas do erro:
1. Código de erro = A -> permitido somente plano de rotação adicionado, veja o parâmetro _ST

61152 [Canal %1:] Bloco %2: Cinemática do eixo B (tecnologia de giro) ou não é ou é incorretamente ajustada na Partida do ciclo de tornel - código de erro: %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Remedy: Causas do erro:
1. Código de erro = A123 -> o eixo B no ShopTurn não é eixo rotativo automático (123 corresponde ao parâmetro _TCBA)
2. Código de erro = B123 -> o eixo B na colocação em funcionamento da rotação (cinemática) não foi ativado
(123 corresponde ao $TC_CARR37[n], n ... número do bloco de dado de rotação)

61153 [Canal %1:] Bloco %2: No modo de giro possível 'Eixo rotativo direto' - código de erro: %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Remedy: Código de erro:
A -> Nenhuma ferramenta ou corte (D1..) ativo
B -> Tornel "nenhum" e tornel "direto", plano de tornel "aditivo" não permitido
C -> Valor de entrada do eixo rotativo 1 não está rede do sistema dentado Hirth
D -> Valor de entrada do eixo rotativo 2 não está na rede do sistema dentado Hirth
E -> Tornel "direto" programado para automático, mas tornel não ajustado ($TC_CARR37 UNITS digit < =2)
F -> ROT ? G5.. rotação em WO (G54..) configurável ativa, não permitida
ROT ? SETFRAME rotação em referência básica ativa, não permitida
ROT ? CHBFRAME rotação básica ativa, não permitida
G: WPFRAME ? modo de tornel adicional e traduções na referência da peça (WPFRAME) não são permitidos
H: X0,Y0,Z0 não é igual a 0, modo de tornel adicional e traduções não são permitidos antes do tornel
Ver parâmetro S_ST 1º campo decimal
I: Máquina de tornear e configuração inicial -X ou -Z não é possível no G18
J: Máquina de tornear e configuração inicial -X ou -Z e contra-fuso espelhado em torno de Z
K: Máquina de tornear e configuração inicial -Z e G19
L: Máquina de tornear e configuração inicial -X e G17, e eixo geométrico Y não está disponível
Configuração inicial, ver configuração de tornel CYCLE800

61154 %[[Canal %1:] Bloco%2: %]Profundidade final programada incorretamente

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Entrada da profundidade final possível somente absolutamente ou incrementalmente.

61155 [Canal %1:] Bloco%2: Unidade para plano de usinagem programado incorretamente

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Unidade para plano de usinagem apenas em mm ou % do diâmetro da ferramenta

61156 [Canal %1:] Bloco%2: Cálculo de profundidade programado incorretamente

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Cálculo de profundidade possivel somente com ou sem SDIS

61157 %[[Canal %1:] Bloco%2: %]ponto de referencia programado incorretamente

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: - Verificar ponto de referência na tela, entre apenas -X, centro ou +X
- Durante a calibração do comprimento do eixo de alimentação em JOG, duas causas podem causar este alarme:
1. O valor da peça de trabalho de referência foi incorretamente programado no formulário da tela de parametrização.
2. O comprimento da sonda da peça de trabalho no eixo de alimentação foram incorretamente inseridos nos dados da ferramenta.

61158 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Plano de usinagem programado incorretamente

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Corrija o plano de usinagem G17, G18 ou G19) na conexão com o parâmetro _DMODE

61159 [Canal %1:] Bloco %2: Plano de usinagem na chamda do ciclo é diferente do que está na posição padrão

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Ajustar plano de usinagem na chamada do ciclo com o plano de usinagem da posição padrão

61160 [Canal %1:] Bloco %2:Material residual , reduzir avanço no plano

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Reduza o plano de usinagem ou largura da ranhura ou use uma ferramenta fresa com um diâmetro maior.

61161 [Canal %1:] Bloco %2: O diâmetro da centragem ou os parâmetros de ferramenta (Diâmetro, Ângulo da Ponta) estão incorretos

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: - Diâmetro da centragem não é possível com ângulo de ponta da ferramenta ativa
- Insira diâmetro da peça, diâmetro de ferramenta ou ângulo de ponta da ferramenta especificado incorretamente
- Diâmetro da ferramenta somente deve ser especificado se a centragem deve ser feita no diâmetro da peça.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61162 [Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro de ferramenta Diâmetro ou Ângulo da ponta incorreto

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: - Os parâmetros de ferramenta Diâmetro ou Ângulo de ponta devem ser maior que zero
- O ângulo de ponta deve ser menor que 180°

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61163 [Canal %1:] Bloco %2: Largura de alimentação no plano é muito grande

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Remedy: --

61164 [canal %1:] Bloco %2: A transformação é de um tipo incorreto: %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Remedy: A transformação é de um tipo incorreto. Corrigir o ajuste da transformação.

61165 **[canal %1:] Bloco %2: A transformação foi ajustada incorretamente: %4**

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Remedy: A transformação foi ajustada incorretamente. Corrigir o ajuste da transformação.

61166 **[canal %1:] Bloco %2: Verificar o dado de máquina: %4**

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Remedy: O dado de máquina precisa ser verificado. Corrigir o ajuste do dado de máquina.

61167 **[canal %1:] Bloco %2: A transformação não foi ajustada: %4**

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Remedy: A transformação indicada não foi ajustada. Ajustar a transformação.

61168 **[canal %1:] Bloco %2: Plano de usinagem incorreto: %4**

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Remedy: O plano de usinagem não está correto. Programar o plano de usinagem correto.

61169 **[Canal %1:] Bloco %2: Eixo incorretamente programado**

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Foi programado um eixo incorreto.

Remedy: Modifique a seleção de eixo.

61170 **[Canal %1:] Bloco %2: Plano de bloco incorreto (%4)**

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Um plano de bloco inváido foi utilizado.

Remedy: Utilize um plano de bloco válido.
É permitido que somente os planos de blocos sejam utilizados na sequência ascendente.

61171 **[Canal %1:] Bloco %2: Plano de bloco utilizado duas vezes (%4)**

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O mesmo plano de bloco foi utilizado duas vezes.

Remedy: Somente encaixe os planos de bloco na sequência ascendente.

61172 **[Canal %1:] Bloco %2: Não é permitido que os blocos de eixo estejam encaixados**

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Você utilizou os eixos em diversos blocos encaixados.

Remedy: Para os blocos encaixados, utilize somente um eixo em um plano de bloco.

61173 [Canal %1:] Bloco %2: O código complementar incluso é permitido somente com eixo

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O código complementar incluso pode ser utilizado somente em um bloco com eixo.

Remedy: Utilize um bloco com eixo.

61174 [Canal %1:] Bloco %2: O alimentamento da ferramenta de fresagem com a ferramenta de giro ativada não é permitido.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O alinhamento nas ferramentas de fresagem com a ferramenta de giro ativada não é permitido.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Carregue a ferramenta de fresagem antes de chamar o alinhamento.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61175 [Canal %1:] Bloco %2: Ângulo de abertura programado muito pequeno

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: No ciclo de gravação o ângulo de abertura do texto (_DF) é muito pequeno. Isto significa que o texto gravado não cabe no ângulo especificado.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Insira um ângulo de abertura maior

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61176 [Canal %1:] Bloco %2: Comprimento de texto programado muito pequeno

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: No ciclo de gravação o comprimento do texto (_DF) é muito pequeno. Isto significa que o texto gravado é mais longo que o comprimento especificado.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Insira um comprimento de texto maior

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61177 [Canal %1:] Bloco %2: ciclo de letra: comp. do texto polar maior que 360 graus

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: No ciclo de gravação, o comprimento do texto Polar não pode exceder a 360 graus.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Remedy: Insira comprimento do texto menor
Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61178 [Canal %1:] Bloco %2: ciclo de letra: cód. de pág. não presente

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explanation: O código da página não é suportado pelo ciclo
Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Remedy: Usar código da página 1252.
Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61179 [Canal %1:] Bloco %2: ciclo de letra: caracter não existe, no.:%4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%4 = Número do caracter
Explanation: O caracter inserido no texto de gravação não pode ser fresado.
Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Remedy: Insira outro caracter
Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61180 [Canal %1:] Bloco %2: Não foi atribuído nenhum nome ao bloco de dados da rotação

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explanation: Mesmo que existam mais blocos de dados de rotação, não foi especificado um nome único.
Remedy: Atribuir nome único para o bloco de dados da rotação ($TC_CARR34[n]), se dado da máquina 18088 $MN_MM_NUM_TOOL_CARRIER é >1.

61181 [Canal %1:] Bloco %2: Versão de software do NCK é insuficiente para a função de giro

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explanation: Com a atual versão de software NCK não é possível executar a rotação.
Remedy: Atualizar o software da NCK para 75.00 ou maior.

61182 [Canal %1:] Bloco %2: Nome do registro de giro desconhecido: %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explanation: O nome indicado do bloco de dados de rotação é desconhecido.

Remedy: Verificar o nome do bloco de dados de rotação $TC_CARR34[n].

61183 [Canal %1:] Bloco %2: Giro CYCLE800: Parâmetro do modo de retrocesso fora da faixa de valores: %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O valor do parâmetro do modo de retrocesso (_FR) está fora da faixa válida.

Remedy: Ciclo de giro CYCLE800: Verifica parâmetro de transferência _FR. Faixa de valores 0 a 8

61184 [Canal %1:] Bloco %2: Nenhuma solução possível com os autais valores confirmados

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: A superfície definida através do ângulo de entrada não pode ser usinada com a máquina.

Remedy: -Verificar o ângulo especificado para a rotação do plano de usinagem: %4
-Parâmetro _MODE codificação incorreta, p. ex. rotação por eixo YXY

61185 [Canal %1:] Bloco %2: Faixas de ângulos inválidas para eixos rotativos no registro de dados de giro: %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O intervalo angular de eixos rotativos é inválido.
Verifique a configuração do ciclo de giro CYCLE800.
Parâmetro $TC_CARR30 [n] a $TC_CARR33 [n] número n de registro de dados de giro
Exemplo: Eixo rotativo 1 módulo de 360 graus: -> $TC_CARR30 [n] = 0 $TC_CARR32[n]=360

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Verifique a configuração do ciclo de giro, CYCLE800.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61186 [canal %1:] Bloco %2: Vetores de eixo rotativo inválidos -> Verificar a colocação em funcionamento da rotação CYCLE800

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Falta a entrada do vetor de eixo rotativo V1 ou V2, ou esta mesma está incorreta.

Remedy: Verifique o comissionamento de tornel CYCLE800
Verifique o vetor de eixo rotativo V1xyz: $TC_CARR7[n], $TC_CARR8[n], $TC_CARR9[n]
Verifique o vetor de eixo rotativo V2xyz: $TC_CARR10[n], $TC_CARR11[n], $TC_CARR12[n]
Se o 2° eixo rotativo não estiver disponível ($TC_CARR35[n]=""), então é possível que V2xyz=0
n Número de conjunto de dados de tornel

61187 [Canal %1:] Bloco %2: Verifique a configuração do ciclo de giro, CYCLE800 - Código de erro: %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Código de erro: Veja as atuais informações sobre a versão de software dos ciclos no siemensd.txt

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61188 [canal %1:] Bloco %2: Nenhum nome de eixo definido para o eixo rotativo -> Verificar a colocação em funcionamento da rotação CYCLE800

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Para o eixo rotativo 1 não foi indicado nenhum nome de eixo.

Remedy: Checar configuração de ciclo de giro, CYCLE800.
Nome do eixo de rotação 1 ver parâmetro $TC_CARR35[n] número n do registro de dados de giro

---

61189 [Canal %1:] Bloco %2: Giro direto: Posições inválidas do eixo rotativo: %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Giro direto: Verifica valores das entradas do eixo rotativo.

Remedy: Modo tornel direto: verifique os valores de entrada dos eixos rotativos ou o comissionamento para o tornel CYCLE800.
Verifique a faixa de ângulos dos eixos rotativos no registro de dados de tornel n:
Eixo rotativo 1: $TC_CARR30[n], $TC_CARR32[n]
Eixo rotativo 2: $TC_CARR31[n], $TC_CARR33[n]
Se os valores forem inseridos na correção de trabalho (WO) dos eixos rotativos e os dados de máquina MD21186=0:
O valor em WO do eixo rotativo não corresponde com a faixa angular, eixo rotativo 1 ou 2
O valor em WO do eixo rorativo mais o valor não corresponde com o faixa angular, eixo rotativo 1 ou 2
Nota: para os eixos de módulo, para tornel direto, o valor de entrada é calculado na faixa de módulo
Exemplo: faixa angular, módulo de eixo rotativo 0 até o valor de entrada 360 =-21 eixo rotativo mova a 339 graus

---

61190 [Canal %1:] Bloco %2: Incapaz de recuar antes do giro -> Código de erro: %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Remedy: Se o suporte de ferramentas estiver ativo, verifique o comissionamento de tornel CYCLE800. Parâmetro $TC_CARR37[n] da 7ª e 8ª casa decimal
n número do conjunto de dados do tornel
Se alinhar a ferramenta de tornear com a fresa/torno (transformação na cadeia cinemática básica) estiver ativo, verifique o parâmetro $NT_IDENT[n,0] da 7ª e 8ª casa decimal (n = nome da transformação)
Código de erro:
A: Afastamento Z não foi ajustado
B: Afastamento Z XY não foi ajustado
C: Afastamento máximo no sentido da ferramenta não foi ajustado
D: Afastamento incremental no sentido da ferramenta não foi ajustado
E: Afastamento no sentido da ferramenta: função NC CALCPOSI aponta um erro
Para a funçãoCALCPOSI, os eixos devem ser referenciados. Verifique os dados da máquina MD20700.
F: Afastamento no sentido da ferramenta: nenhum eixo de ferramenta disponível
Geometria ausente no eixo (eixo da ferramenta) Z com G17, Y com G18 ou X com G19
G: Afastamento máximo no sentido da ferramenta: curso do afastamento negativo
H: Afastamento incremental no sentido da ferramenta: curso do afastamento negativo não permitido
I: Afastamento no comissionamento do tornel CYCLE800 não ajustado
J: Afastamento no sentido da ferramenta não é permitido, porque o WCS atual é espelhado
Suporte de ferramentas está ativo
K: Afastamento e plano do tornel e transformação na corrente cinemática básica estão ativos
Afastamento com transformação somente se alinhar torno estiver ativo
L: Afastamento no sentido da ferramenta e alinhar ferramenta somente são permitidos se SD42954 $SC_TOOL_ORI_CONST_M=0
Transformação na cadeia cinemática básica estiver ativa
M: Afastamento no sentido da ferramenta e alinha ferramenta somente são permitidos se SD42956 $SC_TOOL_ORI_CONST_T=0
Transformação na corrente cinemática básica
N: Afastamento no sentido da ferramenta e plano do tornel em direção ao contra-fuso não são possíveis
Torno com suporte de ferramentas ativo configuração inicial -X (ver instalar tornel)
O: Afastamento no sentido da ferramenta, alinhar ferramenta com contra-fuso não é possível
P: Afastamento no sentido da ferramenta em G18 em direção ao contra-fuso não é possível
Q: Afastamento no sentido da ferramenta não é permitido porque o WCS atual é espelhado
Alinhar a ferramenta de tornear com fresa/torno (transformação na corrente cinemática básica) ativo
R: Afastamento no sentido da ferramenta não é possível com alinhar ferramenta
Alinha ferramenta de tornear com fresa/torno (transformação na corrente cinemática básica) ativo

61191 [Canal %1:] Bloco %2: Transformação de multi-eixo não liberada. Código de erro: %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Código de erro:
Número ou nome do parâmetro de transformação multi-eixos.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61192 [Canal %1:] Bloco %2: Transformação adicional multi-eixos não ajustada. Código de erro: %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Código de erro:
Número ou nome do parâmetro de transformação multi-eixos.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61193 [Canal %1:] Bloco %2: opção compressor não liberada

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: --

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61194 [Canal %1:] Bloco %2: opção interpolação spline não liberada

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: --

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61195 [Canal %1:] Bloco %2: Alinhamento da ferramenta de giro é possível somente com a ferramenta de giro ativada

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Alinhamento das ferramentas de giro só é possível com uma ferramenta de giro ativa.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Modifique a ferramenta de giro antes de chamar o alinhamento.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61196 [Canal %1:] Bloco %2: sem giro em JOG --> transform. multi-eixos e TCARR ativados simultaneamente

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Transformação multi-eixos (TRAORI) e TOOLCARRIER (TCARR) ativados simultaneamente.

Remedy: Desativação da transformação multi-eixos com TRAFOOF
ou desativação de Toolcarrier (TCARR) com CYCLE800()

61197 [Canal %1:] Bloco %2: Giro de plano não permitida -> Código de erro %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Código de erro:

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61198 [Canal %1:] Bloco %2: Giro com cadeia cinemática -> Código de erro: %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: --

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61199 [Canal %1:] Bloco %2: Giro de ferramenta não permitida -> Código de erro: %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O erro é também apresentado se nenhum registro de dados do tornel for ativado e se somente a aproximação da ferramenta for programada.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: O CYCLE800 deve ser nomeado com um registro de dado de tornel válido antes da orientação.
Código de erro:
A: A orientação de ferramenta e modificação do registro de dado do tornel não permitida

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61200 [Canal %1:] Bloco %2: Muitos elementos no bloco de processamento

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O bloco de usinagem possui muitos elementos.
Remedy: Verificar o bloco de usinagem, se necessário, apagar elementos.

61201 [Canal %1:] Bloco %2: sequência incorreta no bloco de processamento

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explanation: A seqüência dos elementos no bloco de usinagem é inválida.
Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Remedy: Classificar a seqüência no bloco de usinagem.
Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61202 [Canal %1:] Bloco %2: nenhum ciclo de tecnologia

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explanation: Não foi programado nenhum ciclo de tecnologia no bloco de usinagem.
Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Remedy: Programar o bloco de tecnologia.
Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61203 [Canal %1:] Bloco %2: nenhum ciclo de posicionamento

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explanation: Não foi programado nenhum ciclo de posicionamento no bloco de usinagem.
Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Remedy: Programe bloco de posicionamento
Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61204 [Canal %1:] Bloco %2: ciclo de tecnologia desconhecido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explanation: O ciclo de tecnologia indicado no bloco de usinagem é desconhecido.
Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Remedy: Apagar e reprogramar o bloco de tecnologia.
Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61205 [Canal %1:] Bloco %2: ciclo de posicionamento desconhecido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O ciclo de posicionamento indicado no bloco de usinagem é desconhecido.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Apagar e reprogramar o bloco de posicionamento.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61206 [Canal %1:] Bloco %2: Sincronização possível apenas na utilização da lista de trabalho

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Sincronização com o passo do contra-fuso em outro canal é possível apenas se a lista de trabalho é utilizada.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Criar a lista de trabalho e adicione programas para canais individuais.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61207 [Canal %1:] Bloco %2: Sem passo de contra-fuso para sincronização

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Nenhum passo de contra-fuso foi encontrado em nenhum canal com o qual este canal possa sincronizar.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Controle de programa.
Apagar o passo para sincronização caso não seja necessário.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61208 [Canal %1:] Bloco %2: Atribuir dados do mandril do fuso principal nos parâmetros

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Os dados para o mandril do fuso principal não estão configurados.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Indicar parâmetros ZCn, ZSn e ZEn na tela "Parâmetros" > "Dados de ajuste" > "Dados do mandril do fuso".

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61209 [canal %1:] Bloco %2: Passo de contrafuso programado em vários canais

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O passo do contrafuso pode ser programado em apenas um canal.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Nos outros canais deve ser utilizado o passo "Contrafuso: Sincronização".

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61210 [Canal %1:] Bloco %2: elemento da busca de bloco não foi encontrado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O elemento indicado na busca de blocos não existe.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Repetir a busca de blocos.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61211 [Canal %1:] Bloco %2: falta a referência absoluta

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Não foi feita nenhuma indicação incremental, porém, a referência absoluta não é conhecida.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Programar uma posição absoluta, antes de usar indicações incrementais.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61212 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]tipo de ferramenta incorreto

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O tipo da ferramenta não condiz com a usinagem.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Selecione um novo tipo de ferramenta.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61213 **[Canal %1:] Bloco %2: raio de círculo é muito pequeno**

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O raio do círculo programado é muito pequeno.

Remedy: Corrigir o raio do círculo, o centro ou o ponto final.

61214 **[Canal %1:] Bloco %2: nenhum passo programado**

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Não foi especificado nenhum passo de rosca/helicoidal.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Programar o passo.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61215 **[Canal %1:] Bloco %2: Dimensão bruta programada de forma errada**

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Verificar a medida da saliência da peça bruta. A saliência da peça bruta deve ser maior do que da peça acabada.

Remedy: Verificar os parâmetros _AP1 e _AP2

61216 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %]Avanço/dente possível somente com ferramentas de fresar**

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O avanço por dente é possível somente com fresas.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Como alternativa, programar outro tipo de avanço.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61217 **[Canal %1:] Bloco %2: Velocidade de corte programada com raio de ferramenta 0**

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Para poder trabalhar com a velocidade de corte, deve-se especificar o raio da ferramenta.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Especificar um valor para a velocidade de corte.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61218 [Canal %1:] Bloco %2: Avanço/dente programado, mas número dos dentes é zero

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Num avanço por dente deve ser especificado o número de dentes.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Especificar o número de dentes da fresa no menu 'Lista de ferramentas'.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61219 [Canal %1:] Bloco %2: Raio de ferramenta muito grande

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O raio da ferramenta é muito grande para a usinagem.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Selecionar uma ferramenta adequada.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61220 [Canal %1:] Bloco %2: Raio de ferramenta muito pequeno

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O raio da ferramenta é muito pequeno para a usinagem.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Selecionar uma ferramenta adequada.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61221 [Canal %1:] Bloco %2: Não há ferramenta ativa

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Não existe nenhuma ferramenta ativa.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Selecionar uma ferramenta adequada.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61222 [Canal %1:] Bloco %2:Aprox. no plano superior ao diâmetro de ferramenta

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O avanço de plano não pode ser maior do que o diâmetro da ferramenta.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Diminuir o avanço de plano.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61223 [Canal %1:] Bloco %2: Percurso de aprox. muito pequeno

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O curso de aproximação não pode ser menor que zero.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Especificar um valor maior para o curso de aproximação.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61224 [Canal %1:] Bloco %2: Percurso de afastamento muito pequeno

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O curso de retração não pode ser menor do que zero.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Especificar um valor maior para o curso de afastamento.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61225 [Canal %1:] Bloco %2: Registro de dados para giro não conhecido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Foi feita uma tentativa de acesso em um bloco de dados de rotação que não está definido.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Selecionar outro bloco de dados de rotação ou definir um bloco de dados de rotação novo.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61226 [canal %1:] Bloco %2: O cabeçote orientável não pode ser substituído

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O parâmetro "Troca do bloco de dados de rotação" está especificado com "não". Mas mesmo assim foi feita uma tentativa de troca do cabeçote orientável.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Definir o parâmetro 'Bloco de dados de giro' na tela de configuração "Eixos de rotação" para "Automático" ou "Manual".

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61227 [Canal %1:] Bloco %2: Posição desejada não pode ser atingida: %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: A posição desejada na movimentação está fora da chave de fim de curso. Esta situação pode ser causada pelo giro ou rotação de coordenadas.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Se possível, plano de retração inferior. Selecionar soluções alternativas para giro (direção +/-) ou fixação na peça de modo diferente.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61228 [Canal %1:] Bloco %2: Plano de retração de giro com cabeçote rotativo não atingido devido à limites de softwares

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Plano de retração não atingido!

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir plano de retração

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61229 [Canal %1:] Bloco %2: O plano de retração externo deve ser maior que o plano de retração interno

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O plano de retração externo deve ser maior que o plano de retração interno.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir os planos de retração

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61230 [Canal %1:] Bloco %2: Apalpador de medição de ferram.:diâmetro muito pequeno

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O apalpador de medição da ferramenta está calibrado incorretamente.

Remedy: 840D sl - até SW 1.x:
Corrija as seguintes variáveis no bloco de dados GUD7: E_MESS_MT_DR[n] ou E_MESS_MT_DL[n] para o apalpador n +1
840D sl/828D - como de SW 2.5:
Corrija os seguintes dados de máquina ou de ajuste: 51780 $MNS_J_MEA_T_PROBE_DIAM_RAD[n]

61231 [Canal %1:] Bloco %2: O programa ShopMill %4 não pode ser executado, pois não foi testado pelo ShopMill

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%4 = Nome do programa

Explanation: Antes que um programa ShopMill possa ser executado, ele deve ser primeiro testado pelo ShopMill.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: O programa deve ser simulado primeiro no ShopMill ou ser carregado no modo de operação "Máquina Auto" do ShopMill.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61232 [Canal %1:] Bloco %2: Troca da ferramenta do magazine não é possível

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Em um cabeçote orientável, no qual as ferramentas só podem ser carregadas manualmente, apenas poderão ser carregadas ferramentas manuais.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Coloque uma ferramenta manual no cabeçote rotativo ou ajustar o parâmetro 'Troca de ferramentas' na tela de configuração "Eixos de rotação" para 'Automático'.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61233 [Canal %1:] Bloco %2: Inclinação da rosca incorretamente definida

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, "label"

Explanation: O ângulo da inclinação da rosca foi especificado muito grande ou muito pequeno.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Verificar a geometria da rosca.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61234 [Canal %1:] Bloco %2: subrotina ShopMill %4 não pode ser executada, pois não foi testada pelo ShopMill

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%4 = Nome da subrotina

Explanation: Antes que um programa ShopMill possa ser usado, ele deve ser primeiro testado pelo ShopMill.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: A subrotina deve ser simulada primeiro no ShopMill ou ser carregada no modo de operação "Máquina Auto" do ShopMill.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61235 [Canal %1:] Bloco %2: programa ShopTurn %4 não pode ser executada, pois não foi testada pelo ShopTurn.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%4 = Nome do programa

Explanation: Antes que um programa ShopTurn possa ser usado, ele deve ser primeiro testado pelo ShopTurn.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Simule o programa primeiro no ShopTurn, ou carregue no modo de operação "Auto máquina" do ShopTurn.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61236 [Canal %1:] Bloco %2: A subrotina ShopTurn %4 não pode ser executada, pois não foi testada pelo ShopTurn.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%4 = Nome da subrotina

Explanation: Antes que uma subrotina ShopTurn possa ser usada, ela deve ser primeiro testada pelo ShopTurn.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Simule a subrotina primeiro no ShopTurn, ou carregue no modo de operação "Auto máquina" do ShopTurn.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61237 [Canal %1:] Bloco %2: Direção de retrocesso desconhecida. Retirar ferramenta manualmente!

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: A ferramenta está na área de afastamento e não se sabe em qual sentido que se pode sair.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Afaste em modo manual a ferramenta da área de retração definida no cabeçalho do programa e reinicie o programa.
Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61238 [Canal %1:] Bloco %2: Direção de usinagem não conhecida!

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explanation: Não se sabe em qual sentido que deverá ocorrer a próxima usinagem.
Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Remedy: Por favor, entre em contato com a SIEMENS.
Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61239 [Canal %1:] Bloco %2: Ponto de troca de ferramenta está na zona de retrocesso!

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explanation: O ponto de troca de ferramentas deverá encontra-se fora da área de afastamento de modo que nenhuma ferramenta invada a área de afastamento durante o giro do revolver.
Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Remedy: Especifique um outro ponto de troca de ferramenta.
Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61240 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Tipo de avanço incorreto

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explanation: O tipo de avanço não é possível para esta usinagem.
Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Remedy: Verificar o tipo de avanço.
Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61241 [Canal %1:] Bloco %2: Plano de retrocesso não está definido para esta direção de usinagem.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explanation: Não foi definido nenhum plano de afastamento para o sentido de usinagem selecionado.
Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Remedy: Definir os planos de afastamento que faltam.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61242 [Canal %1:] Bloco %2: Direção de usinagem incorreta

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O sentido de usinagem foi especificado incorretamente.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Verificar o sentido de usinagem programado.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61243 [Canal %1:] Bloco %2: Corrigir o ponto de troca de ferramenta, ponta de ferram. na zona de retrocesso!

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O ponto de troca de ferramentas deverá encontra-se fora da área de afastamento de modo que nenhuma ferramenta invada a área de afastamento durante o giro do revolver.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Especifique um outro ponto de troca de ferramenta.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61244 [canal %1:] Bloco %2: A variação do passo de rosca resulta em uma rosca indefinida

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Com a alteração do passo da rosca ocorre uma inversão do sentido da rosca.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Verificar a alteração do passo da rosca e a geometria da rosca.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61245 [canal %1:] Bloco %2: O plano de usinagem não é compatível com o plano de usinagem modal

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O plano de usinagem não coincide com o plano de usinagem modal.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Verificar o plano de usinagem.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61246 [Canal %1:] Bloco %2: Distância segura muito pequena

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: A distância de segurança é muito pequena para a usinagem.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Aumente a folga de segurança

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61247 [Canal %1:] Bloco %2: Raio da peça em bruto muito pequeno

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O raio da peça bruta é muito pequeno para a usinagem.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Aumento o raio da peça bruta

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61248 [Canal %1:] Bloco %2: Avanço muito pequeno

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: A penetração é muito pequena para a usinagem.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Aumente penetração

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61249 [Canal %1:] Bloco %2: Número insuficiente de bordas

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Número de cantos muito pequeno.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Aumente o número de gumes

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61250 [Canal %1:] Bloco %2: Abertura de chave/comprimento de borda muito pequenos

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: A abertura de chaveta/comprimento dos cantos é muito pequeno.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Aumente largura/comprimento do corretor

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61251 [Canal %1:] Bloco %2: Abertura de chave/comprimento de borda muito grandes

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: A abertura de chaveta/comprimento dos cantos é muito grande.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Tecla de decremento largura/comprimento do corretor.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61252 [Canal %1:] Bloco %2: chanfro/arredondamento muito grande

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Chanfro/raio muito grande.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Diminua chanfro / raio.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61253 [Canal %1:] Bloco %2: Não foi programada qualquer sobremedida de acabamento

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Não foi especificado nenhum sobremetal de acabamento.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Programar uma tolerância para acabamento.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61254 [Canal %1:] Bloco %2: Erro durante o percurso para o limite fixo

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Erro no deslocamento para a parada fixa.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Especifique outra posição Z1 para pegar o contra-fuso.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61255 [Canal %1:] Bloco %2: Erro durante a ranhura: Ferramenta quebrada?

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: A separação não pôde ser executada completamente. Pode-se tratar de uma quebra de ferramenta.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Verifique a ferramenta.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61256 [Canal %1:] Bloco %2: Espelhação não autorizada no início do programa. Anule o deslocamento zero!

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Na partida do programa não é permitido nenhum espelhamento.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Desselecionar o deslocamento do ponto zero!

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61257 [Canal %1:] Bloco %2: configuração incompleta do contra-fuso

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: A configuração do contra-fuso está incompleta.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Para o contra-fuso, os seguintes dados de máquina e de ajuste devem ser parametrizados:
- MD52206 $MCS_AXIS_USAGE
- SD55232 $SCS_SUB_SPINDLE_REL_POS
- SD55550 $SCS_TURN_FIXED_STOP_DIST
- SD55551 $SCS_TURN_FIXED_STOP_FEED
- SD55552 $SCS_TURN_FIXED_STOP_FORCE

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61258 [Canal %1:] Bloco %2: ajuste de parâmetros para placa do contrafuso nos dados do fuso

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Os parâmetros para o mandril do contra-fuso não foram atribuídos na tela do fuso.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Indicar parâmetros ZCn, ZSn e ZEn na tela "Parâmetros" > "Dados de ajuste" > "Dados do mandril do fuso".

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61259 [Canal %1:] Bloco %2: programa contém novos passos de usinagem do ShopMill %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%4 = Versão do ShopMill

Explanation: O programa foi criado com uma versão do ShopMill que é maior que a existente aqui.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Apague os passos da usinagem e reprograme se solicitado.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61260 [Canal %1:] Bloco %2: programa contém novos passos de usinagem do ShopTurn %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%4 = Versão ShopTurn

Explanation: O programa foi criado com uma versão do ShopTurn que é maior que a existente aqui.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Apague os passos da usinagem e reprograme se solicitado.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61261 [Canal %1:] Bloco %2: desl. de centro muito grande

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O deslocamento central na furação central é maior que o permitido.
Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Remedy: Especificar um deslocamento central menor ($SCS_DRILL_MID_MAX_ECCENT).
Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61262 [Canal %1:] Bloco %2: passo não possível com fer. selecionada

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explanation: O passo do macho não coincide com o passo de rosca programado.
Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Remedy: Use um macho com passo programado.
Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61263 [Canal %1:] Bloco %2: Encadeato. blocos progr. ShopMill n/ permitido em subrot. c/ padrão posicionato.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explanation: Se uma subrotina é chamada a partir de um modelo de posição, a subrotina mesmo não poderá conter nenhum modelo de posição.
Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Remedy: Reprograme a usinagem.
Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61264 [Canal %1:] Bloco %2: Encadeato. blocos progr. ShopTurn n/ permitido em subrot. c/ padrão posicionato.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explanation: Se uma subrotina é chamada a partir de um modelo de posição, a subrotina mesmo não poderá conter nenhum modelo de posição.
Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Remedy: Reprograme a usinagem.
Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61265 [Canal %1:] Bloco %2: Há muitas restrições, utilize bolsão retangular

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: No fresamento de face podem ser delimitados no máximo 3 lados.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Use o Pocket Cycle

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61266 [Canal %1:] Bloco %2: Direção de usinagem ilegal

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: No fresamento de face as delimitações e o sentido de usinagem são incompatíveis entre si.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Selecione outra direção de usinagem.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61267 [Canal %1:] Bloco %2: Plano de avanço muito largo, resíduo nos cantos se mantêm.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: No fresamento de face o avanço no plano pode ser no máximo 85%.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Selecione um avanço de plano menor, se não o resíduo de canto será desprezado.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61268 [Canal %1:] Bloco %2: Sentido de usinagem não permitido, permanecem cantos residuais

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: No fresamento de face o sentido de usinagem é incompatível com as delimitações selecionadas.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: O sentido de usinagem deve ser selecionado de forma compatível com as delimitações.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61269 [Canal %1:] Bloco %2: Diâmetro externo da ferramenta muito pequeno

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: A ferramenta foi definida incorretamente.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Verificar o ângulo e o diâmetro da ferramenta usada.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61270 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Largura de chanfro muito pequena

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Foi selecionada uma largura de chanfro muito pequena.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Aumentar a largura do chanfro.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61271 %[[Canal %1:] Bloco %2: %] Largura de chanfro é maior do que o raio da ferramenta

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: A largura do chanfro é maior que o raio da ferramenta.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Utilizar uma ferramenta maior.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61272 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Profundidade de inserção muito pequena

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: A profundidade de inserção é muito pequena para o chanframento.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Aumentar a profundidade de inserção.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61273 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Profundidade de inserção muito grande

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: A profundidade de inserção é muito grande para o chanframento.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Reduzir a profundidade de inserção.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61274 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Ângulo de corte inválido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O ângulo da ferramenta é inválido.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Verificar o ângulo da ferramenta.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61275 [Canal %1:] Bloco %2: Ponto desejado viola limite de fim de curso por software!

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Através de uma rotação o ponto final está fora do limite de fim de curso por software.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Selecione outro plano de afastamento ou aproxime até um ponto intermediário favorável.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61276 [Canal %1:] Bloco %2: Diâmetro externo da ferramenta necessário para restrições

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Para as delimitações é necessário o diâmetro externo da ferramenta.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Indique o diâmetro externo da ferramenta.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61277 [Canal %1:] Bloco %2: Diâmetro da ferramenta maior que restrição

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O diâmetro da ferramenta é maior que a delimitação.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Utilize uma ferramenta menor.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61278 [Canal %1:] Bloco %2: Se o ângulo da ferramenta for maior que 90°, ambos os diâmetros devem ser iguais

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Para o ângulo de ferramenta acima de 90° os dois diâmetros devem ser os mesmos.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrija o ângulo de ferramenta ou o diâmetro da ferramenta.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61279 [Canal %1:] Bloco %2: Se o ângulo da ferramenta for igual a 90°, ambos os diâmetros devem ser iguais

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Para o ângulo de ferramenta igual a 90° os dois diâmetros devem ser os mesmos.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrija o ângulo de ferramenta ou o diâmetro da ferramenta.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61280 [Canal %1:] Bloco %2: %4- Espelhamento ausente no ponto zero para o contra-fuso

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O ponto zero para usinagem com contra-fuso não possui espelhamento em Z.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Ativar o espelhamento em Z para o deslocamento do ponto zero utilizado.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61281 [Canal %1:] Bloco %2: O ponto de partida da usinagem está fora dos planos de afastamento

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O ponto de partida da usinagem está fora dos planos de retração.
Ele é formado a partir da geometria programada mais a distância de segurança no sentido de usinagem selecionado.
O ponto calculado deve estar dentro da área de retração, para que seja garantida uma aproximação segura.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Ajustar planos de afastamento.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61282 [Canal %1:] Bloco %2: O ponto final da usinagem está fora dos planos de afastamento

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O ponto final da usinagem está fora dos planos de retração.
Ele é calculado internamente (em função da estratégia de usinagem selecionada).

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Ajustar planos de afastamento.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61283 [Canal %1:] Bloco %2: A aproximação direta não é possível, pois é necessária uma troca de ferramentas

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Após a localização de blocos uma posição deve ser alcançada com aproximação direta, porém, antes é necessária uma troca de ferramentas.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Primeiro realizar manualmente a troca de ferramentas, depois reiniciar a localização de blocos.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61284 [Canal %1:] Bloco %2: O ponto de partida não pode ser aproximado livre de colisões. Pré--posicionar manualmente a ferramenta

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O ponto de partida não pode ser aproximado livre de colisões.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Pré-posicionar manualmente a ferramenta.
Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61285 [Canal %1:] Bloco %2: A posição de estacionamento está fora do plano de afastamento XRA

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explanation: A posição de estacionamento está fora do plano de afastamento XRA.
Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Remedy: Deslocar a posição de estacionamento através do plano de afastamento XRA.
Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61286 [Canal %1:] Bloco %2: A usinagem não é possível, verificar o ângulo de ferramenta!

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explanation: A usinagem não é possível com a ferramenta indicada.
Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Remedy: Utilizar uma ferramenta adequada.
Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61287 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Nenhum fuso mestre ativo

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explanation: Não existe nenhum fuso mestre ativo.
Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Remedy: Ativar o fuso mestre (dado de máquina 20090).
Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61288 [Canal %1:] Bloco %2: Fuso principal não ajustado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explanation:
Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Remedy: Ajuste o eixo principal em MD52206 $MCS_AXIS_USAGE.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61289 [Canal %1:] Bloco %2: Contrafuso não ajustado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Ajuste o eixo do contador MD52206 $MCS_AXIS_USAGE.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61290 [Canal %1:] Bloco %2: Fuso de ferramenta não ajustado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: CYCLE210: Insira o número do eixo de canal do fuso da ferramenta em MD52206 $MCS_AXIS_USAGE.
Corrija os ciclos de medição: MD35000 $MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61291 [Canal %1:] Bloco %2: Eixo linear do contrafuso não ajustado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Ajuste o eixo linear do eixo do contador em MD52206 $MCS_AXIS_USAGE.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61292 [Canal %1:] Bloco %2: Eixo B axis não ajustado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Ajuste o eixo B em MD52206 $MCS_AXIS_USAGE.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61293 [Canal %1:] Bloco %2: Ferramenta %4 não possue sentido de rotação do fuso

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Selecionar sentido de rotação do fuso na lista de ferramenta.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61294 [Canal %1:] Bloco %2: Configuração de raio/diâmetro ativos não corresponde à configuração de reset

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Antes de iniciar o programa, ajuste grupo G 29 (DIAMON, DIAMOF etc.) como o valor de reset correspondente.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61295 [Canal %1:] Bloco %2: O valor do parâmetro 'Seqüência de eixos' é inválido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o parâmetro "Seqüência de eixos" na tela

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61296 [Canal %1:] Bloco %2: Peça bruta programada incorretamente

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: A peça bruta foi programada incorretamente.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir a peça bruta.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61297 [Canal %1:] Bloco %2: Falta referência para plano de retração incremental

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O plano de retração apenas pode ser especificado em valor incremental caso a peça bruta esteja especificada.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Programar o plano de retração em valores absolutos.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61298 [Canal %1:] Bloco %2: Sem zero peça especificado para o fuso principal

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Nenhum zero peça foi especificado para o fuso principal.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Especificar o zero peça para o fuso principal no cabeçalho do programa ou em Ajustes.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61299 [Canal %1:] Bloco %2: Sem zero peça especificado para o contra fuso

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Nenhum zero peça foi especificado para o contra fuso.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Especificar o zero peça para o contra fuso no cabeçalho do programa ou em Ajustes.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61300 [Canal %1:] Bloco %2: Apalpador de medição defeituoso

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy:

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61301 **[Canal %1:] Bloco %2: O apalpador de medição não aciona**

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O curso de medição foi totalmente percorrido, sem que fosse gerado um sinal de ativação na entrada da medição.

Remedy: -Verificar entrada de medição
-Verificar curso de medição
-Apalpador de medição com defeito

61302 **[Canal %1:] Bloco %2: Apalpador de medição - Colisão**

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O apalpador de medição colidiu com um objeto durante o posicionamento.

Remedy: - Verificar o diâmetro da saliência (pode ser muito pequeno)
- Verificar o curso de medição (pode ser muito grande)

61303 **[Canal %1:] Bloco %2: Margem de segurança excedida %4**

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O resultado da medição difere muito do valor indicado.

Remedy: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
- Verificar o setpoint e parâmetro _TSA
Para 840D sl - a partir do SW 2.7 e para 828D - a partir do SW 4.4 :
- Verificar o setpoint e o parâmetro TSA

61304 **[Canal %1:] Bloco %2: Sobremedida**

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy:

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61305 **[Canal %1:] Bloco %2: Medida inferior**

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy:

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61306 [Canal %1:] Bloco %2: Excedeu-se a diferença de medida admidita

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
- Verificar o setpoint e parâmetro DIF
Para 840D sl - a partir do SW 2.7 e para 828D - a partir do SW 4.4 :
- Verificar o setpoint e o parâmetro DIF

61307 [Canal %1:] Bloco %2: Variante de medição incorreta %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
- O parâmetro _MVAR tem um valor não permitido.
Para 840D sl - a partir do SW 2.7 e para 828D - a partir do SW 4.4 :
- O parâmetro S_MVAR tem um valor não permitido.

61308 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o curso de medição

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Remedy: Para a medição é gerado um percurso cuja extensão possa ser pré-definida. Este descreve o curso máximo antes e após a posição de comutação esperada (aresta da peça de trabalho) e deve ser maior que 0.
No modo de operação AUTOMÁTICO:
Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
- Verifique o parâmetro _FA
Para 840D sl - a partir do SW 2.7 e para 828D - a partir do SW 4.4:
- Verifique o parâmetro DFA
No modo JOG:
Para 840D sl - de SW 2.7 e para 828D - de SW 4.4 :
- Verifique os parâmetros MD51786: $MNS_J_MEA_T_PROBE_MEASURE_DIST, MD51752: $MNS_J_MEA_M_DIST_TOOL_LENGTH e MD51753: $MNS_J_MEA_M_DIST_TOOL_RADIUS

61309 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o tipo de apalpador de medição

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Remedy: Medição da peça de trabalho:
Corrija o tipo de ferramenta ou apalpador de medição em TOOLMAN.
Ao medir o fresamento das peças de trabalho, é preferível utilizar a ferramenta tipo 710, 712, 713 or 714. Mas um tipo 1xy também pode ser utilizado.
O tipo 710 é permitido para medição da peça de trabalho em todos os ciclos de medição. Os tipos 712, 713 e 714 são designados para tarefas especiais de medição.
Ao medir a rotação da peça de trabalho de medição, é preferível utilizar a ferramenta tipo 580. No entanto, um tipo 1xy pode também ser utilizado, mas somente se os dados de ajuste $SC_TOOL_LENGTH_TYPE=2 forem ajustados.
Medição de ferramenta:
Para medição de ferramenta no fresamento, não é permitido nenhum tipo de apalpador de ferramenta em SD54633 $SNS_MEA_TP_TYPE[S_PRNUM-1] ou SD54648 $SNS_MEA_TPW_TYPE [S_PRNUM-1] e/ou
corrija o plano de trabalho permitido G17... G19 para a ferramenta tipo "disk".

61310 [Canal %1:] Bloco %2: Fator de escala está ativo

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Fator de escala = A escala está ativa.

Remedy: Desativar o fator de escala ativo no programa. Com o fator de escala ativo não é possível realizar nenhuma medição.

61311 [Canal %1:] Bloco %2: Não há número D ativo

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Não foi selecionada nenhuma correção de ferramenta para o apalpador de medição (medição da peça de trabalho) ou nenhuma correção de ferramenta para a ferramenta ativa (medição da ferramenta).

Remedy: Selecionar o número do corte D da ferramenta.

61312 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o número do ciclo de medição

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Remedy: O ciclo de medição chamado não é permitido.

61313 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o número do apalpador de medição

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Remedy: Corrija o parâmetro S_PRNUM
Meça a peça de trabalho: Parâmetro S_PRNUM 1 a 12
Meça a ferramenta: Parâmetro S_PRNUM 1 a 6

61314 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o tipo de ferramenta selecionado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Remedy: Meça a peça de trabalho:
- Especifique um novo S_PRNUM ou recalibre o apalpador
- Corrija se o apalpador (tipo 7xx ou 5 xx) é adequado para a tarefa de medição

Meça a ferramenta:
Tipo de ferramenta não-permitida para calibração (ajuste) do apalpador de ferramenta.

61315 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar a posição do corte

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Ao medir a peça de trabalho no giro, as posições de corte 7 e 8 são permitidas para o apalpador tipo 580.
As posições de corte 5 e 6 são possíveis também em aplicativos especiais, como a medição no contra-fuso.

Remedy: Ao medir a peça de trabalho no giro, corirja a posição de corte do apalpador na lista de ferramentas.
Ao medir a ferramenta no giro com a torre porta-ferramentas orientável, a posição de corte ativo do apalpador é avaliada.
Neste caso, um ativo deve ser corrigido.

61316 [Canal %1:] Bloco %2: Impossível determinar ponto central e raio

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Nenhum círculo pode ser calculado a partir dos pontos medidos, pois todos pontos medidos estão dispostos sobre uma reta.

Remedy: Modificação do programa

61317 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o número de pontos de cálculo do círculo

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Parametrização incorreta; requer 3 ou 4 pontos para poder calcular o centro.

Remedy: Alterar a parametrização do CYCLE116

61318 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o fator de peso

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Remedy: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
- Verificar o parâmetro (_K)
Para 840D sl - a partir do SW 2.7 e para 828D - a partir do SW 4.4 :
- Verificar o parâmetro (FW)

61319 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o parâmetro de chamada CYCLE114

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Remedy: Verificar o parâmetro de chamada CYCLE114

61320 [canal %1:] Bloco %2: Verificar o nome e número da ferramenta

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Remedy: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
- Verificar os parâmetros _TNUM e _TNAME.
Para 840D sl - a partir do SW 2.7 e para 828D - a partir do SW 4.4 :
- Verificar o parâmetro S_TNAME.
O parâmetro S_TNAME não está ocupado com o gerenciamento de ferramentas ativo ou
o nome de ferramenta indicado não é reconhecido pelo gerenciamento de ferramentas.

61321 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o número de memória do deslocamento de ponto zero

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
- Verificar o parâmetro _KNUM
Para 840D sl - a partir do SW 2.7 e para 828D - a partir do SW 4.4 :
- Verificar o número especificado na correção do ponto zero

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61322 **[Canal %1:] Bloco %2: Verificar o 4º dígito do _KNUM**

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: A posição mencionada pelo _KNUM contém valores inválidos. Também verificar o _MVAR!

Remedy: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
Verificar o parâmetro para destino da correção de ferramenta (_KNUM) e variante de medição (_MVAR)

61323 **[Canal %1:] Bloco %2: Verificar o 5º dígito do _KNUM**

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: A posição mencionada pelo _KNUM contém valores inválidos. Também verificar o _MVAR!

Remedy: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
Verificar o parâmetro para destino da correção de ferramenta (_KNUM) e variante de medição (_MVAR)

61324 **[Canal %1:] Bloco %2: Verificar o 6º dígito do _KNUM**

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: A posição mencionada pelo _KNUM contém valores inválidos. Também verificar o _MVAR!

Remedy: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
Verificar o parâmetro para destino da correção de ferramenta (_KNUM) e variante de medição (_MVAR)

61325 **[Canal %1:] Bloco %2: Verificar o eixo de medição/deslocamento**

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Remedy: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
Verificar o parâmetro _MA para o eixo de medição
Para 840D sl - a partir do SW 2.7 e para 828D - a partir do SW 4.4 :
Verificar o parâmetro para o eixo de medição (X,Y,Z)

61326 **[Canal %1:] Bloco %2: Verificar o sentido de medição**

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Remedy: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
- Ciclos de medição de fresagem:
- O parâmetro para o sentido de medição _MD contém um valor incorreto.
Para 840D sl - a partir do SW 2.7 e para 828D - a partir do SW 4.4 :
- Ciclos de medição de fresagem:
- Verificar o sentido de medição (+ -) especificado na tela.
Para 840D sl e para 828D - de SW 4.6:
- Ciclos de medição de fresagem:
- Verifique a direção de medição (+ -) inserida na forma de tela.
- Ciclo de medição de giro:
- Verifique a pré-posição real do apalpador da peça de trabalho com referência à medição interna ou externa inserida.

61327 **[Canal %1:] Bloco %2: Reset de programa é necessário**

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: NC-Reset necessário.
Remedy: Executar NC-Reset.

61328 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o número D

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explanation: O número D no parâmetro _KNUM é 0.
Remedy: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
- Verificar o parâmetro para destino da correção de ferramenta (_KNUM)
Para 840D sl - a partir do SW 2.7 e para 828D - a partir do SW 4.4 :
- Verificar o parâmetro para destino da correção de ferramenta (S_KNUM1)

61329 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o eixo rotativo

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explanation:
Remedy: Para o número de eixo indicado no parâmetro do eixo rotativo não foi atribuído nenhum nome ou o eixo não foi configurado como eixo rotativo.
Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
- Verificar o MD 20080 e/ou o MD 30300.
Para 840D sl - a partir do SW 2.7 e para 828D - a partir do SW 4.4 :
- Verificar o MD 20080, MD 30300 e/ou o MCS 52207 - Bit6.

61330 [Canal %1:] Bloco %2: Rotação de coordenadas ativa

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explanation: No sistema de coordenadas rotacionado não é possível realizar nenhuma medição.
Remedy: Verificar os requisitos para a medição.

61331 [Canal %1:] Bloco %2: Ângulo muito grande, alterar eixo de medição

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explanation:
Remedy: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
- O parâmetro de ângulo de partida (_STA) é muito grande para o eixo de medição indicado.
Para 840D sl - a partir do SW 2.7 e para 828D - a partir do SW 4.4 :
- O parâmetro de ângulo de partida (alpha 0) é muito grande para o eixo de medição indicado.
Selecionar outro eixo de medição.

61332 [Canal %1:] Bloco %2: Alterar a posição da ponta de ferramenta

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explanation: A ponta da ferramenta está abaixo da superfície do apalpador de medição (p. ex. em um anel de ajuste ou cubo).
Remedy: Posicionar a ferramenta acima da superfície do apalpador de medição.

61333 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o número do corpo de calibração

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explanation:

Remedy: O parâmetro _CALNUM é muito grande, reduzir este parâmetro até um valor admissível
Para 840D sl - até SW 1.x :
- Aumentar o valor máximo _CVAL[2] na GUD6
Para 840D sl/828D - a partir do SW 2.5 :
- Verificar o seguinte dado de máquina: 51601 $MNS_MEA_CAL_EDGE_NUM

61334 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar a zona de proteção

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Remedy: Verificar o parâmetro para a zona de proteção
Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
- _SZA ou _SZO
Para 840D sl - a partir do SW 2.7 e para 828D - a partir do SW 4.4 :
- XS, YS ou ZS

61335 [Canal %1:] Bloco %2: Reservado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Alarme ativado: Reservado

Remedy: reservado

61336 [Canal %1:] Bloco %2: Não há eixos geométricos

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation: Não foi configurado nenhum eixo geométrico.

Remedy: Dado de máquina MD 20060 precisa ser alterado.

61337 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar a entrada de medição

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy:

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61338 [Canal %1:] Bloco %2: Velocidade de posicionamento é zero

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Remedy: Para algumas versões de medição, por exemplo bolsas de medição, além do trecho de medição atual, os trechos intermediários gerados estarão na transversal com um alimentador específico.
Os valores para o alimentador são especificados:
- Para 840D sl - até SW 1.x: nos parâmetros _SPEED[1] e _SPEED[2] em GUD6.
- Para 840D sl/828D - como de SW 2.5: nos dados de ajuste 55631 $SCS_MEA_FEED_PLANE_VALUE e 55632 $SCS_MEA_FEED_FEEDAX_VALUE
- Para 840D sl/828D - como de SW 4.4: nos dados de ajuste 55634 $SCS_MEA_FEED_PLANE_VALUE e 55636 $SCS_MEA_FEED_FEEDAX_VALUE

61339 [Canal %1:] Bloco %2: Fator de correção veloc.marcha rápida = 0

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Para 840D sl - até SW 1.x: Verifique o parâmetro _SPEED[0] em GUD6
Para 840D sl/828D - como de SW 2.5: Corrija os dados de ajuste 55630 $SCS_MEA_FEED_RAPID_IN_PERCENT
Para 840D sl/828D - como de SW 4.4: Corrija os dados de ajuste 55632 $SCS_MEA_FEED_RAPID_IN_PERCENT

61340 [Canal %1:] Bloco %2: Número de alarme é incorreto

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Erro interno no ciclo de medição

61341 [Channel %1:] Block %2: Medidor não calibrado ou o número do campo do parâmetro do medidor está incorreto

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Calibre o medidor antes da medição.
Verifique o número do campo do parâmetro da calibração do medidor (registro de dados de calibração) no parâmetro S_PRNUM.
Observe os planos G17, G18 e G19. Somente o G18 pode girar para a medição da peça de trabalho.
Corrija: Os dados de ajuste 54611 $SNS_MEA_WP_FEED[S_PRNUM-1] > 0 após calibração

61342 [Canal %1:] Bloco %2: Atualizar a versão do software da NCU

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Atualizar a versão do software da NCU.

61343 %[[canal %1:] Bloco %2: %]A ferramenta não existe: %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Verificar o nome da ferramenta.

61344 [Canal %1:] Bloco %2: Há várias ferramentas ativas

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Retire a ferramenta dos fusos

61345 [Canal %1:] Bloco %2: Número D da ferramenta de correção, número de dígitos muito grande

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
Reduzir o número D no _KNUM, e verificar o SW ou o número plano MD.

61346 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]: Distância entre o ponto inicial e o ponto de medição é menor ou igual a zero

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
- O parâmetro _SETV[0] ou _SETV[1] não foi definido ou então é menor que 0.
Para 840D sl - a partir do SW 2.7 e para 828D - a partir do SW 4.4 :
- O parâmetro X1 ou X2 não foi atribuído ou é menor que 0.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61347 [Canal %1:] Bloco %2: Ângulo 1º canto - 2º canto é 0

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
- O parâmetro do ângulo de indexação (_INCA) é 0.
Para 840D sl - a partir do SW 2.7 e para 828D - a partir do SW 4.4 :
- O parâmetro do ângulo de indexação (alpha 1) é 0.

61348 [Canal %1:] Bloco %2: Ângulo ao canto de referência é zero

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy:

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61349 [Canal %1:] Bloco %2: Distância canto superior sensor - pos.de medição na medição do raio de ferram.é 0

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: A distância entre o canto superior e o canto inferior do apalpador de medição de ferramentas é 0; relevante na medição do raio.
Para 840D sl - até SW 1.x : Verificar o parâmetro _TP[x,9]
Para 840D sl/828D - a partir do SW 2.5 : Verificar o dado de ajuste 54634 $SNS_MEA_TP_CAL_MEASURE_DEPTH

61350 [Canal %1:] Bloco %2: Avanço e rotação não programados para medição de ferramenta com fuso em rotação

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
- Especificar o avanço de medição e/ou a rotação do fuso na medição de ferramentas com fuso em rotação na variável GUD _MFS.
- Verificar o parâmetro _MFS[0]
Para 840D sl - a partir do SW 2.7 e para 828D - a partir do SW 4.4 :
- Verificar os parâmetros F1 e S1

61351 [Canal %1:] Bloco %2: Comprimento ou raio da ferramenta é 0

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Fresamento: - Verificar o comprimento e raio das ferramentas ativas nos dados de compensação
Furação: - Verificar o comprimento da ferramenta ativa nos dados de compensação
- O raio e ângulo da ponta da ferramenta ativa deve ser pré-definido nos dados de compensação

61352 [Canal %1:] Bloco %2: Caminho para arquivo de protocolo não é permitido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation: O caminho especificado para o arquivo de log é incorreto.

Remedy: Verificar o parâmetro _PROTNAME[0]

61353 [Canal %1:] Bloco %2: Caminho para arquivo de protocolo não foi encontrado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation: O diretório especificado não existe ou o caminho é incorreto.

Remedy: Verificar o parâmetro _PROTNAME[0]

61354 [Canal %1:] Bloco %2: Arquivo de protocolo não encontrado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation: Nenhum nome especificado para o arquivo de log.

Remedy: Verificar o parâmetro _PROTNAME[0]

61355 [Canal %1:] Bloco %2: tipo de arquivo incorreto para arquivo de protocolo

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation: O alarme foi disparado pelo seguinte ciclo: CYCLE106.

Remedy: Verificar o parâmetro _PROTNAME[0]

61356 [Canal %1:] Bloco %2: O arquivo de protocolo está sendo usado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation: O arquivo log está sendo usado por um programa do NC.

Remedy: Verificar o parâmetro _PROTNAME[1]

61357 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]: Memória NC insuficiente ou muitos arquivos e diretórios em NC

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation: Não existe espaço suficiente disponível na memória do NC ou há muitos arquivos/diretórios no sistema de arquivo do NC.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Apague os arquivos cujos nomes são compreendidos exclusivamente de números, por exemplo "201202100938202_MPF" no diretório/_N_WKS_DIR/_N_TEMP_WPD.
Também verifique se outros arquivos neste diretório podem ser apagados.
Verifique, e se necessário, aumente MD18320: $MN_MM_NUM_FILES_IN_FILESYSTEM.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61358 [Canal %1:] Bloco %2: Erro ao gravar o protocolo: Comando WRITE %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation: Erro interno.

Remedy: Consulte o Manual de Programação Avançada: Comando WRITE
Telefonar para a Hotline!

61359 [Canal %1:] Bloco %2: Erro ao gravar o protocolo em formato tabelar: %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation: Erro interno.

Remedy: Ligue para o suporte Siemens (hotline)!

61360 [Canal %1:] Bloco %2: Erro ao gravar o protocolo em JOG: %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation: Erro interno.

Remedy: Ligue para o suporte Siemens (hotline)!

61361 [Canal %1:] Bloco %2: Erro ao gravar o protocolo da última medição: %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation: Erro interno.

Remedy: Ligue para o suporte Siemens (hotline)!

61364 [canal %1:] Bloco %2: Verificar a distância dos pontos de medição %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Para 840D sl - a SW 2.6 SP1 e para 828D - para SW 4.3 :
-No modo automático, verifique a folga do parâmetro, pontos de medição (_ID).
- Em JOG, os pontos de medição selecionados são idênticos, redeifna os pontos de medição.
Para 840D sl - de SW 2.7 e para 828D - de SW 4.4 :
-No modo automátoco, verifique os pontos de medição da folga de parâmetro (_ID).
-Em JOG, os pontos de medição selecionados são idênticos, redefina os pontos de medição.

61365 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o avanço circular

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
- Verificar o parâmetro _RF
Para 840D sl - a partir do SW 2.7 e para 828D - a partir do SW 4.4 :
- Verificar o parâmetro SD55640 $SCS_MEA_FEED_CIRCLE

61366 [Canal %1:] Bloco %2: Não foi especificado o sentido de giro para medição de ferramenta com o fuso em rotação

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Para 840D sl - até SW 1.x :
- Verificar o parâmetro _CM[5] na GUD6, os valores permitidos são 3 (corresponde ao M3) e 4 (corresponde ao M4)
Para 840D sl/828D - a partir do SW 2.5 :
- Verificar o dado de ajuste 54674 $SNS_MEA_CM_SPIND_ROT_DIR, os valores permitidos são 3 (corresponde ao M3) e 4 (corresponde ao M4)

61367 [Canal %1:] Bloco %2: Parâmetros %4 são idênticos

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
- Definir posições diferentes para os respectivos pontos do _SETV[0...7].
Para 840D sl - a partir do SW 2.7 e para 828D - a partir do SW 4.4 :
- Definir posições diferentes para os respectivos pontos de P1(X1,Y1), P2(X2,Y2), P3(X3,Y3) und P4(X4,Y4).

61368 [Canal %1:] Bloco %2: Ret.através do parâm.%4 não dão nenhum ponto de inters.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
- Definir posições diferentes para os respectivos pontos do _SETV[0...7].
Para 840D sl - a partir do SW 2.7 e para 828D - a partir do SW 4.4 :
- Definir posições diferentes para os respectivos pontos de P1(X1,Y1), P2(X2,Y2), P3(X3,Y3) und P4(X4,Y4).

61369 [Canal %1:] Bloco %2: A posição do canto não foi definida claramente, verificar o parâmetro %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3:
- Defina P1 e P2 e/ou P3 e P4 de modo que a interseção das retas em andamento por esses pontos fora das seções formadas por P1 e P2 e/ou P3 e P4.
Para 840D sl - como de SW 2.7 de para 828D - como de SW 4.4:
- Defina P1(X1,Y1) e P2(X2,Y2) e/ou P3(X3,Y3) e P4(X4,Y4 para que a interseção das retas esteja em andamento por esses pontos fora das seções formadas por P1(X1,Y1) e P2(X2,Y2) e/ou P3(X3,Y3) e P4(X4,Y4).

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61371 [Canal %1:] Bloco %2: O produto da largura da coluna com o número de colunas é maior do que %4 caracteres por linha

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Verificar a programação do usuário no cust_meaprot

61372 [Canal %1:] Bloco %2: A variante de medição escolhida requer um fuso próprio para SPOS

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Altere as variantes de medição ou verifique o equipamento da máquina

61373 [Canal %1:] Bloco %2: Nenhum eixo SPOS capaz disponível

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: - Verifique a configuração/parametrização dos eixos
- Se a intenção é utilizar um apalpador de peça 3D em "eixo capacitado sem SPOS",
depois verifique a configuração de 52207 $MCS_AXIS_USAGE_ATTRIB[n], bit 9 (também consulte as Instruções de Comissionamento, ciclos)
- Se um apalpador de peça 3D é anexo à parte externa da máquina do eixo,
depois verifique a configuração de MD 51740 $MNS_MEA_FUNCTION_MASK, bit 4. (consulte também as Instruções de Comissionamento, ciclos)

61374 [Canal %1:] Bloco %2: Probe não calibrado na direção do eixo %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Calibrar o probe na direção do eixo especificado.

61375 [Canal %1:] Bloco %2: Valores de disparo do sensor de medição são incompatíveis

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Valores de disparo do sensor de medição de ferramenta deve ser completamente descrito através dos campos _TP[] / _TPW[] ou através dos
dados de ajuste (SD: 54625-54632 ou SD: 54640-54647). Misturar as duas opções não é válido.

61376 **[Canal %1:] Bloco %2: Quantidade de dentes faltantes dos parâmetros de ferrramenta**

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Insira a quantidade de dentes da ferramenta na gestão de ferramenta

61377 **[Canal %1:] Bloco %2: Tolerância dimensional excedida em %4**

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy:

61378 **[Canal %1:] Bloco %2: Eixo de ferramenta não é o eixo principal**

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Antes de chamar os ciclos de medição, o eixo de ferramenta deve ser definido como eixo principal (SETMS...).

61379 **[Canal %1:] Bloco %2: Muitos dentes**

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Como um resultado do ciclo, as ferramentas com um máximo de 100 dentes podem ser medidas.

61380 **[Canal %1:] Bloco %2: Largura do apalpador de ferramenta muito pequena**

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Verifique a seguinte máquina ou os dados de configuração 51781 $MNS_MEA_T_PROBE_THICKNESS[n]

61381 **[Channel %1:] Block %2: Acoplamento da posição do fuso com a rotação coordenada em torno de %4 não executável**

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation: O alarme refere-se às tarefas de medição cruzada da função do ciclo de medição "Acoplamento da posição do fuso com a rotação coordenada em torno do eixo de alimentação".
Esta função exige um fuso posicionável.

Remedy: Se um fuso posicionável não estiver disponível para segurar o medidor da peça de trabalho,
a função "Acoplamento da posição do fuso com a rotação coordenada em torno do eixo de alimentação"
pode ser desativada com SD55740 $SCS_MEA_FUNCTION_MASK, bit 1=0.

61382 **[Canal %1:] Bloco %2 a sonda não está instalada na máquina, a variante de medição não é possível**

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation: A variante de medição não pode ser executada com uma sonda montada permanentemente na máquina.
A variante de medição selecionada exige alinhamento/posicionamento rotatório da sonda.

Remedy: Selecionar uma variante de medição que exige posicionamento/alinhamento rotatório da sonda.

61383 [Canal %1:] Bloco %2: Eixo rotativo 1: A tolerância do diâmetro da esfera de calibração entre medição %4 foi excedida

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation: Veja o diâmetro medido nos parâmetros _OVR[75] até _OVR[77] ou o valor no SD $SCS_MEA_KIN_DM_TOL

Remedy: Controle dos dados de calibração ou nova calibração do apalpador de medição 3D
Verificação da composição mecânica da esfera de calibração na máquina

61384 [Canal %1:] Bloco %2: Eixo rotativo 2: A tolerância do diâmetro da esfera de calibração entre medição %4 foi excedida

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation: Veja o diâmetro medido nos parâmetros _OVR[75] até _OVR[77] ou o valor no SD $SCS_MEA_KIN_DM_TOL

Remedy: Controle dos dados de calibração ou nova calibração do apalpador de medição 3D
Verificação da composição mecânica da esfera de calibração na máquina

61385 [Canal %1:] Bloco %2: Sonda não calibrada no sistema de coordenadas

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation: A sonda não foi calibrada no sistema de coordenadas definido em MD52000 $MCS_DISP_COORDINATE_SYSTEM.

Remedy: Calibrar a sonda antes da medição.

61401 [Canal %1:] Bloco %2: O apalpador de medição não aciona, restrição de curso de deslocamento através da posição final de software

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: A posição especificada como nominal não pode ser alcançada devido à ultrapassagem da posição final de software.
- Verificar o valor nominal especificado

61402 [Canal %1:] Bloco %2: Colisão do apalpador de medição, limitação de curso por posição final de software

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Durante a medição com as variantes de medição borda/eixo, o curso de posição foi limitado no plano através da posição final de software. No seguinte avanço em profundidade no eixo de avanço em profundidade ocorreu um acionamento do apalpador de medição.
Controlar a posição programada em relação a chave fim de curso de software.

61403 [Canal %1:] Bloco %2: Correção do deslocamento do ponto zero não executada

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Ligue para o suporte Siemens (hotline)!

61404 [Canal %1:] Bloco %2: Correção da ferramenta não executada

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Verificar as especificações de ferramenta pendentes.

61405 [Canal %1:] Bloco %2: O ambiente de ferramenta não existe

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
- Corrigir o nome do ambiente de ferramenta (_TENV) ou criar este ambiente

61406 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o número DL

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
- Verificar o parâmetro _DLNUM
Para 840D sl - a partir do SW 2.7 e para 828D - a partir do SW 4.4 :
- Verificar o parâmetro DL
Verificar o número da correção de somas e da correção de ajuste

61407 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o 7º dígito ou maior do _KNUM

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
- Verificar o parâmetro _KNUM
- Verificar o número da correção de somas e da correção de ajuste

61408 [Canal %1:] Bloco %2: correções totais não presente

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Ajustar MD 18080, Bit 8=1

61409 [Canal %1:] Bloco %2: correções ajustadas não presentes

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Ajustar MD 18112, Bit 4=1

61410 [Canal %1:] Bloco %2: Acesso a um elemento de ferramenta ou propriedade inexistente

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: A variável à ser corrigida necessita de um opcional ou um incremento nos valores de MD

61411 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar a distribuição dos pontos de medição no plano

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Verificar os valores nominais e reais

61412 [Canal %1:] Bloco %2: frame básico de canal não presente

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Ajuste MD 28081>0, $P_CHBFRMASK>0

61413 [Canal %1:] Bloco %2: verifique valor nominal do diâmetro da esfera, %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Verifique valor desejado do diâmetro esférico.

61414 [Canal %1:] Bloco %2: distorção do triângulo acima do limite

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Verificar os valores nominais e reais

61415 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o apalpador de medição/plano de usinagem.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Empregar o apalpador de medição permitido para o plano de usinagem:
- Para 840D sl - até SW 1.x : as variáveis _TP[x,8] e _TPW[x,8] na GUD6
- Para 840D sl/828D - a partir do SW 2.5 : verificar os dados de ajuste 54633 $SNS_MEA_TP_TYPE e 54648 $SNS_MEA_TPW_TYPE
ou alterar o plano de usinagem.

61416 [Canal %1:] Bloco %2: O número do apalpador é maior do que a quantidade máxima de campos

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Corrija o parâmetro S_PRNUM
Meça a peça de trabalho: Parâmetro S_PRNUM 1 a 12
Meça a ferramenta: Parâmetro S_PRNUM 1 a 6

61417 [Canal %1:] Bloco %2: O apalpador vai colidir com o suporte da ranhura de referência.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Providenciar uma posição de saída livre de colisões para os eixos envolvidos no processo de medição.

61418 [Canal %1:] Bloco %2: O tamanho do arquivo de protocolo é muito pequeno, MD11420: Verificar o LEN_PROTOCOL_FILE.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: MD11420: Verificar o LEN_PROTOCOL_FILE.

61419 [Canal %1:] Bloco %2: Controlar a calibração do apalpador de medição L1 em relação ao centro/ periferia da esfera

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation: Ajuste no MD 51740 $MNS_MEA_FUNCTION_MASK bit1 não corresponde ao status de calibração em dados de ajuste 54610 $SNS_MEA_WP_STATUS_GEN[S_PRNUM] - MIL dígitos: 1 = circunferência 0=TCP (Ponto Central da Ferramenta)

Remedy: Corrija os dados da usinagem 51740 $MNS_MEA_FUNCTION_MASK bit1

Correções:

1. Recalibre o apalpador (ajuste)
2. Modifique o número do apalpador S_PRNUM
3. Ajuste MD51740 bit1

61420 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar a calibração do apalpador de medição em relação ao apalpador múltiplo/mono

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: O apalpador de medição de peças deverá estar calibrado de acordo com seu tipo e aplicação.

61421 [Canal %1:] Bloco %2: Versão de SW dos ciclos de medição ou do NCK antiga, ou então configurada incorretamente - Código de erro: %4

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Causas do erro: Código de erro consulte %4

A -> _OVR[] - campo do parâmetro muito pequeno. Controlar a definição GUD.

DEF CHAN REAL _OVR[72] (até MZ06.03.xx.xx =32)

B -> $SCS_MEA_KIN_MODE? SD55645 não definido

61422 [canal %1:] Bloco %2: Parâmetro incorreto de variante de medição - Código de erro: %4

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Causas do erro: Consulte código de erro %4

A -> CYCLE996 _MVAR = 9x identificador CYCLE996 meça a cinemática ou

A -> CYCLE996 _MVAR UM digito fora da faixa de valores 0..4

B -> CYCLE996 _MVAR (parâmetro para normalização) CEM MIL dígitos (dec6) ou

B -> CYCLE996 _MVAR UM MILHÃO de dígitos (dec7) fora da faixa de valor 0..3

C -> CYCLE996 Versão de medição "calcule a cinemática" ativa, mas os eixos rotativos 1 e/ou 2 não foram medidos (veja também o parâmetro _OVR[40])

ou eixo rotativo 2 existe e nenhum vetor de eixo rotativo (V2xyz) foi ajustado.

D -> CYCLE996 _MVAR DEZ MIL dígitos (eixo rotativo do parâmetro 1, 2 ou cadeia de vetor aberta, fechada) fora da faixa de valor 0..3

1 -> CYCLE9960 S_MVAR ONES para DEZ MIL dígitos fora da faixa de valor

2 -> CYCLE9960 S_MVAR S_MVAR DEZ dígitos não compatíveis com os dígitos UM

3 -> CYCLE9960 S_MVAR DEZ dígitos fora da faixa de valor 0,2

61423 [Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro %4 não foi definido ou não foi criado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Causas do erro: Consulte código de erro %4
Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
1. O parâmetro _TNUM do CYCLE996 está incorreto ou é igual a zero
2. Nenhum bloco de dados de rotação criado -> MD18088 = 0

Para 840D sl - a partir do SW 2.7 e para 828D - a partir do SW 4.4 :
1.O parâmetro S_TC do CYCLE996 está incorreto ou é igual a zero
2. Nenhum bloco de dados de rotação criado -> MD18088 = 0

Para 840 D sl - a partir do SW 4.7 SP1:
3 $NT_NAME? -> CYCLE996 Variável do sistema $NT_NAME não existe
4 TRAFO NO=0? -> CYCLE996 Número trafo = 0 ?
5 TRAFO TYP? -> CYCLE996 Tipo de transformação diferente de 24,40,56
6 S_MVAR? -> CYCLE996 Tipo de trafo OK, mas há chamada incorreta do CYCLE9960
7 Eixo rotativo TRAFO 3? -> CYCLE996 Transformação com 3º eixo rotativo para medida cinemática com CYCLE9960 não permitida
1 (S_TNAME) -> CYCLE9960 Nome do conjunto de dados ou transformação do torno não parametrizado
2 (KC) -> CYCLE9960 Não foi definida nenhuma transformação na base da cadeia cinemática
3 (TC) -> CYCLE9960 Conjunto de dados sobre o torno não localizado
4 -> CYCLE9960 Compilação do ciclo E996 não definida

61424 [Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro %4 para diâmetro da esfera de calibração está incorreto

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Corrija se o diâmetro correto da esfera de calibração estiver inserido no parâmetro S_SETV,
ou o raio correto da esfera do apalpador seja inserido nos dados de ferramenta do apalpador da peça de trabalho atual.

O desvio mecânico da posição do apalpador da peça de trabalho atual deve ser minimizado por memorização.

61425 [Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro incorreto para eixo rotativo de medição 1 ou 2 - Código de erro: %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Causas do erro: Consulte código de erro %4
A -> Número incorreto do eixo rotativo (1 ou 2)
B -> Não foi definido nome para o eixo rotativo 1
C -> Vetor do eixo rotativo V1xyz igual a zero
D -> Não foi definido nome para o eixo rotativo 2
E -> Vetor do eixo rotativo V2xyz igual a zero
Para 840D sl - a partir do SW 4.7 SP1:
F VECTOR=0? -> CYCLE996 Vetor de orientação do 1º eixo rotativo = 0
G VECTOR=0? -> CYCLE996 Vetor de orientação do 2º eixo rotativo = 0
1 -> CYCLE9960 Número incorreto de medidas
2 -> CYCLE9960 Número máximo de medidas incorreto de acordo com o eixo 12
3 -> CYCLE9960 Número mínimo de medidas incorreto de acordo com o eixo 3
4(RA1) -> CYCLE9960 Alcance de medida do eixo rotativo 1 muito pequeno
4(RA2) -> CYCLE9960 Alcance de medida do eixo rotativo 2 muito pequeno
5(RA1) -> CYCLE9960 Alcance de medida do eixo rotativo 1 muito grande
5(RA2) -> CYCLE9960 Alcance de medida do eixo rotativo 2 muito grande
O alcance permitido de medida de um eixo rotativo varia de 10 a 360 graus

61426 [Canal %1:] Bloco %2: Soma dos deslocamentos ativos diferente de zero - Código de erro: %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Causas do erro: Consulte código de erro %4
Verifique a visão geral das correções ativas ($P_ACTFRAME)
Apague as correções nos eixos rotativos
A -> soma das correções translatórias dos eixos geométricos
B -> soma das correções finas dos eixos geométricos
C -> soma dos componentes rotativos dos eixos geométricos
D -> soma das correções translatórias do eixo rotativo 1 <> 0
E -> soma das correções translatórias do eixo rotativo 2 <> 0

61427 [Canal %1:] Bloco %2: Dados de ferramentas incorretos ou não ativados para apalpador de medição de peças ativo - Código de erro: %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Causas do erro: Consulte código de erro %4
A -> Apalpador de medição de peças (ou corte de ferramenta) inativo
B -> Comprimento L1 do apalpador de medição de peças = 0

61428 [Canal %1:] Bloco %2: Erro ao criar arquivo de protocolo - Código de erro: %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Causas do erro: Consulte código de erro %4
A -> Número de arquivos de protocolo no atual diretório > 99
B -> Arquivos de protocolo muito extensos. Renomear ou deletar arquivo de protocolo, verificar MD11420 $MN_LEN_PROTOCOL_FILE!

61429 [Canal %1:] Bloco %2: Eixo de medição (eixo rotativo 1 ou 2) não está na posição inicial ou está fora de posição - Código de erro: %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Causas do erro: Consulte código de erro %4
A -> Eixo rotativo 1 da 1ª medição fora da posição básica
B -> Eixo rotativo 2 da 1ª medição fora da posição básica
C -> Eixo rotativo 2 não rotacionado da 2ª ou 3ª medição em relação à 1ª medição -> veja o parâmetro _OVR[63 até 65]
D -> Eixo rotativo 1 não rotacionado da 2ª ou 3ª medição em relação à 1ª medição -> veja o parâmetro _OVR[60 até 62]
1 (RA1) -> CYCLE9960 Eixo rotativo 1 inicialmente fora da posição básica
1 -> CYCLE9960 Eixo rotativo 1 ou 2 inicialmente fora da posição básica

61430 [Canal %1:] Bloco %2: Cálculo dos vetores de cinemática não executado - Código de erro: %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Causas do erro: Consulte código de erro %4
A -> Plausibilidade dos pontos de entrada PM1, PM2, PM3 não preenchidos, resultando em comprimentos de páginas diferentes de zero
(Aviso: mesmo em caso de comprimentos de páginas diferentes de zero, há um risco de não formar um triângulo, verifique => PM1...3.)
B -> ângulo incluso em PM1 entre os vetores expandidos PM1PM2 e PM1PM3 é igual a 0.
pontos de saída não formam um triângulo.
C -> Ângulo incluso em PM2 entre os vetores expandidos PM2PM1 e PM2PM2 é igual a 0.
Os pontos de saída não formam um triângulo.
D -> Ângulo incluso em PM3 entre os vetores expandidos PM3PM1 e PM3PM2 é igual a 0.
Os pontos de saída não formam um triângulo.
E -> Normalização do ponto de interpolação: nome de eixo inválido definido para cálculo
F -> Normalização do ponto de interpolação: plano inválido definido para cálculo
G -> Se o ângulo calculado for maior que o valor-limite do segmento angular do eixo rotativo
no parâmetro_TNVL. O ângulo-limite calculado e o nome do eixo rotativo são exibidos.
Com valores de_TNVL < 20 graus, as imprecisões são esperadas como um resultado das imprecisões de medição na faixa do micrômetro do apalpador.
Exemplo: "61429 .. G Axis:C->TVLmin=12.345"
Correção: Ajuste o valor angular do eixo rotativo no programa de usuário ou parâmetro _TNVL.
Nota referente ao 840 Dsl sb SW 4.7. Sp1
Com medidas completas das cinemáticas com CYCLE9960, o valor dos limites dos ângulos é inserido em SD $SCS_MEA_KIN_MIN_ANG_TRIANGLE (ângulo interno mínimo do triângulo medido)
"CC Option ? " -> Opção compilar ciclo "Medição das cinemáticas" não ajustada
"$MN_CC_ACTIVE_IN_CHAN_C996[0] ? " -> dados da máquina para ciclo compilado não ajustados
"License ? " -> Licença para "Medição das cinemáticas" não ajustadas
Para 840D sl - a partir do SW 4.7 SP1:
Ao medir as cinemáticas do cabeçote sem correção (extensão do fuso), um cálculo alternativo é realizado com a mensagem de erro
A ou G. Isso ocorre quando o eixo rotativo que será medido foi reposicionado.
H -> Condições para cálculo alternativo não atingidas (eixo rotativo não posicionado -> consulte _OVR[60] até _OVR]62]
ou SD55648 $SCS_MEA_KIN_MIN_ANG_POS menor que a diferença das posições do eixo rotativo em _OVR[60] to _OVR]62]
I -> Condições para cálculo alternativo não atingidas (eixo rotativo não posicionado -> consulte _OVR[60] até _OVR]62]

61440 [Canal %1:] Bloco %2: Posição de corte não pode ser determinada

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Como tipo de ferramenta deve ser utilizada uma ferramenta rotativa com uma posição de corte entre 1 e 8.
Verifique a posição de corte indicada com relação ao porta-ferramenta - posição inicial.

61441 [Canal %1:] Bloco %2: Posição de corte não está no plano de usinagem

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: A posição de corte da ferramenta rotativa (inserto) não está mais no plano de usinagem (plano de interpolação), por exemplo, causado por um porta-ferramenta orientável. Corrigir a posição do porta-ferramenta!

61442 [Canal %1:] Bloco %2: Porta-ferramenta não está paralelo aos eixos geométricos

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Após o posicionamento da porta-ferramenta orientável, os comprimentos da ferramenta L1, L2 e L3 não são paralelos ao eixo geométrico.
Corrija o comportamento do posicionamento dos eixos rotativos (bloqueio) da porta-ferramenta.

61443 [Canal %1:] Bloco %2: Ângulo de indexação %4 ou maior/menor +/-90° ou +/-120°

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
- Verificar o valor no parâmetro _INCA para ângulo de indexação!
- Com a medição de 3 pontos selecionada o _INCA não pode ser maior/menor que +/-120°, e com a medição de 4 pontos o _INCA não pode ser maior/menor que +/-90°!
- O ângulo de indexação _INCA sempre deve ser parametrizado diferente de "zero".

Para 840D sl - a partir do SW 2.7 e para 828D - a partir do SW 4.4 :
- Verificar o valor no parâmetro alpha 1 para ângulo de indexação!
- Com a medição de 3 pontos selecionada o alpha 1 não pode ser maior/menor que +/-120°, e com a medição de 4 pontos o alpha 1 não pode ser maior/menor que +/-90°!
- O ângulo de indexação alpha 1 sempre deve ser parametrizado diferente de "zero".

61444 [Canal %1:] Bloco %2: Atual velocidade de medição não é idêntica com a velocidade de calibração

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: A velocidade de calibração relevante é também armazenada em cada registro de dados de calibração.
A velocidade de medição atual com correção de avanço de 100% não é igual à velocidade de calibração.
Após a calibração, o valor da velocidade de calibração deve estar nos seguintes dados de ajuste.
Para medição da peça de trabalho:
SD 54611 $SNS_MEA_WP_FEED[S_PRNUM-1] > 0
Para medição de ferramenta:
SD 54636 $SNS_MEA_TP_FEED[S_PRNUM-1] > 0 para calibração no sistema de coordenadas de máquina
SD 54651 $SNS_MEA_TPW_FEED[S_PRNUM-1] > 0 para calibração no sistema de coordenadas da peça de trabalho
Recalibre o apalpador (ajuste) ou especifique um novo S_PRNUM.

61445 **[Canal %1:] Bloco %2: Verificar ângulo de fixação**

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Verificar a especificação para o ângulo de fixação no offset de ferramenta.
Para as posições de corte 1-4, o ângulo de fixação deve ser maior ou igual à 90° e menor que 180°,
para as posições de corte 5-8, este deve ser maior que 0° e menor que90°.

61446 **[Canal %1:] Bloco %2: Verificar ângulo de inserção e ângulo de mergulho**

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Verificar a especificação para o ângulo de inserção / mergulho no offset de ferramenta!

61501 **[Canal %1:] Bloco %2: a simulação está ativa**

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Reset simulação

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61502 **[Canal %1:] Bloco %2: Nenhuma correção de ferramenta ativa**

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Deverá ser programado um número de ferramenta

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61503 **[Canal %1:] Bloco %2: Compensação do raio de corte da ferramenta à esquerda ou direita**

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: A programação de um valor de correção de ferramenta é necessária

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61504 **[Canal %1:] Bloco %2: _KNG incorreto para ajuste**

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy:

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61505 **[Canal %1:] Bloco %2: pista de retração é menor que 1mm**

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Aumentar curso de retração

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61506 [Canal %1:] Bloco %2: pista de aproximação é menor que 1mm

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Aumentar o curso de penetração

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61507 [Canal %1:] Bloco %2: folga de segurança é menor que 1mm

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy:

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61508 [Canal %1:] Bloco %2: Ajuste padrão incorreto para posição de apoio

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy:

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61509 [Canal %1:] Bloco %2: Ajuste padrão incorreto para posição de dressagem

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy:

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61510 [Canal %1:] Bloco %2: Teste de avanço ativo

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Desativar teste de avanço

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61511 [Canal %1:] Bloco %2: Posição de apoio ou de corte da ferramenta D1/D2 incorreto

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy:

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61512 [Canal %1:] Bloco %2: Posição longitudinal incorreta

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy:

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61513 [Canal %1:] Bloco %2: Dressador à esquerda e rebolo de retificação inclinado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy:

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61514 [Canal %1:] Bloco %2: Falta tipo de rebolo

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy:

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61515 [Canal %1:] Bloco %2: Pista de retração é menor ou igual ao valor de dressagem

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Alterar curso de retração

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61517 [Canal %1:] Bloco %2: Falta ângulo do rebolo de retificação inclinado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Especificar o ângulo em $TC_TPG8

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61518 [Canal %1:] Bloco %2: A altura do suporte do rebolo resinóide deve ser maior que o raio do rebolo resinóide

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Alterar a altura de apoio ou raio do rebolo

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61519 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Tipo de usinagem incorreto ou tipo de maquina incorreto.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Ocupar parâmetro B_ART com valor 1 a 3

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61520 [Canal %1:] Bloco %2: Correções adicionais de ajuste não definidas

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Definir MD18094 MM_NUM_CC_TDA_PARAM=10

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61521 [Canal %1:] Bloco %2: A atual largura de rebolo é muito grande

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Reduzir a largura do rebolo

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61522 [Canal %1:] Bloco %2: Sobreposição é maior ou igual à largura real do rebolo resinóide

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Reduzir a sobreposição

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61523 [Canal %1:] Bloco %2: Falta o sinal zero da pinça de medição

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Verificar o sinal da pinça de medição

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61524 [Canal %1:] Bloco %2: Ângulo inclinado incorreto

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: O ângulo de canal inclinado deverá se >-90° e <90°

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61525 [Canal %1:] Bloco %2: Tipo de rebolo incorreto

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Alterar o tipo de rebolo no $TC_TPC1

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61526 [Canal %1:] Bloco %2: Raio da peça =0

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Especificar o raio da peça >0

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61527 [Canal %1:] Bloco %2: Raio do rebolo resinóide é maior ou igual ao raio de peça de trabalho

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Alterar o raio do rebolo ou o raio da peça

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61529 [Canal %1:] Bloco %2: Programada a indicação de medidas em INCH (polegada).

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: O sistema básico MD $MN_SCALING_SYSTEM_IS_METRIC não corresponde com o comando G (grupo G 13).

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61530 [Canal %1:] Bloco %2: Ocupação prévia da posição longitudinal incorreta ou posição longitudinal padrão incorreta.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Verificação do parâmetro da posição longitudinal

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61531 [Canal %1:] Bloco %2: Posição longitudinal em Z não determinada

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Aumentar o parâmetro do curso de penetração.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61532 **[Canal %1:] Bloco %2: O valor para _LAGE está incorreto**

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Corrigir o conteúdo do parâmetro para _LAGE.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61533 **[Canal %1:] Bloco %2: Nenhum comprimento L1 especificado em D...**

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Especificar o comprimento L1 na correção de ferramenta D do rebolo.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61540 **[Canal %1:] Bloco %2: Número D incorreto / dressador do campo D ativo**

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Deverá ser programado um corretor de ferramenta D número que é < _GC_DNUM

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61541 **[Canal %1:] Bloco %2: Especificado tipo incorreto de rebolo**

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Deverá ser selecionado um tipo de rebolo válido no gerenciamento de ferramentas

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61542 **[Canal %1:] Bloco %2: Foi escolhido um ponto de referência incorreto do rebolo durante a seleção do sistema de coordenadas da dressagem**

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Deverá ser programado um corretor de ferramenta D número que é < _GC_DNUM

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61543 **[Canal %1:] Bloco %2: Foi escolhido um dressador incorreto durante a seleção do sistema de coordenadas de dressagem**

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Deverá ser selecionado um número de dressador >0 e <4

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61544 [Canal %1:] Bloco %2: Diâmetro de rebolo gasto

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: É necessário um novo rebolo ou verificar os valores limites nos dados do rebolo

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61545 [Canal %1:] Bloco %2: Largura do rebolo gasta

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: É necessário um novo rebolo ou verificar os valores limites nos dados do rebolo

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61546 [Canal %1:] Bloco %2: Dressador %4, limite de desgaste do comprimento 1 foi alcançado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: É necessário um novo dressador ou verificar os valores limite do dressador

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61547 [Canal %1:] Bloco %2: Dressador %4, limite de desgaste do comprimento 2 foi alcançado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: É necessário um novo dressador ou verificar os valores limite do dressador

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61548 [Canal %1:] Bloco %2: Dressador %4, limite de desgaste do comprimento 3 foi alcançado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: É necessário um novo dressador ou verificar os valores limite do dressador

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61549 [Canal %1:] Bloco %2: Foi selecionado um tipo incorreto de dressador

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Verificar o tipo de dressador ao especificar na entrada.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61550 [Canal %1:] Bloco %2: Giro do plano não é possível com uma ferramenta de moagem ativa

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Giro do plano não é possível com uma ferramenta de moagem ativa.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Carregue a ferramenta de fresagem antes de girar o plano.
O alarme pode ser impedido utilizando SD 55410 $SCS_MILL_SWIVEL_ALARM_MASK.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61551 [Canal %1:] Bloco %2: Definição da ferramenta de fresagem não é possível com uma ferramenta ativa de moagem

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: A definição das ferramentas de fresagem não é possível com uma ferramenta de moagem.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Carregue a ferramenta de desbate antes de colocar a posição.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61552 [Canal %1:] Bloco %2: O alinhamento da ferramenta de fresagem não é possível com uma ferramenta ativa de moagem

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O alinhamento das ferramentas de fresagem não é possível com uma ferramenta ativa de moagem.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Carregue a ferramenta de fresagem antes de chamar o alinhamento.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61553 [Canal %1:] Bloco %2: O alinhamento da ferramenta de moagem somente é possível com uma ferramenta ativa de moagem

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O alinhamento das ferramentas de moagem somente é possível com uma ferramenta ativa de moagem.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Carregar uma ferramenta de moagem antes de requisitar o alinhamento.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61555 [Canal %1:] Bloco %2: Diâmetro do rebolo ==0, cálculo GWPS impossível

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Verificar o diâmetro

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61556 [Canal %1:] Bloco %2: Chanfro e raio no canto esquerdo do rebolo não possíveis

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Verificar os valores nos dados do rebolo

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61557 [Canal %1:] Bloco %2: Chanfro e raio no canto direito do rebolo não possíveis

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Verificar os valores nos dados do rebolo

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61558 [Canal %1:] Bloco %2: Chanfro/raio + altura do apoio são menores que a altura de retração do canto esquerdo do rebolo

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Verificar os valores nos dados do rebolo

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61559 [Canal %1:] Bloco %2: Chanfro/raio + altura do apoio são maiores que a altura de retração do canto direito do rebolo

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Verificar os valores nos dados do rebolo

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61560 [Canal %1:] Bloco %2: usinagem na direção Z muito grande por passo, ou rebolo muito fino

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Reduza parâmetro de avanço de usinagem ou use outra ferramenta

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61561 [Canal %1:] Bloco %2: A borda esquerda do rebolo de aproximação é menor ou igual a zero

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Verifique valores nos dados do rebolo

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61562 [Canal %1:] Bloco %2: A borda direita do rebolo de aproximação é menor ou igual a zero

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Verifique valores nos dados do rebolo

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61563 [Canal %1:] Bloco %2: Aproximação no diâmetro é menor ou igual a zero

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Verifique valores nos dados do rebolo

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61564 %[[Canal %1:] Bloco %2: %] Inserção de aproximação é menor ou igual a zero

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Verifique valores nos dados do rebolo

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61565 [Canal %1:] Bloco %2: Suprimento de dressagem menor ou igual a zero

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Verifique valores nos dados do rebolo

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61566 [Canal %1:] Bloco %2: Chanfro / raios é maior do que a largura do rebolo

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Verifique valores nos dados do rebolo

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61567 [Channel %1:] Block %2: %4 Profundidade de alimentação total e soma da alimentação devem ter o mesmo sinal

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Verifique os sinais das alimentações

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61568 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Erro durante o processo de adequação de forma %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: -103: A usinagem não foi possível
-121: Cancelamento devido a falta de memória

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: -103: Verificar se o contorno da roda de moagem ou a posição do aparador não corresponde ao contorno
-121: Verificar o contorno da roda de moagem e dados tecnológicos
Ligar para a linha direta da SIEMENS

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61569 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Plano de usinagem diferente no novo perfil e perfil contínuo

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - O plano de usinagem deve ser o mesmo para o novo perfil e perfil contínuo.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61570 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]O tipo de perfil é diferente no novo perfil e perfil contínuo.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - O tipo de perfil (paralelo ao eixo, paralelo ao contorno) deve ser o mesmo para o novo perfil e o perfil contínuo.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61571 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]A direção do avanço é diferente para o novo perfil e perfil contínuo

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - A direção do avanço deve ser a mesma para o novo perfil e perfil contínuo.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61572 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]O rebolo não é adequado para o perfil contínuo

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - O mesmo rebolo deve ser utilizado para o perfil contínuo e novo perfil.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61573 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]A borda do rebolo não é adequada para o perfil contínuo

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - A mesma borda do rebolo deve ser usada para o perfil contínuo e novo perfil.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61574 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Erro no contorno %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: -1: O contorno não é contínuo

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Verificar a programação do contorno
-1: O contorno deve ser contínuo no eixo de usinagem

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61575 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Blocos G0 no contorno de descrição do rebolo.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Blocos G0 são incluídos no contorno de descrição do rebolo.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Blocos G0 podem não estar incluídos na descrição do contorno.
- Verifique se os movimentos de aproximação e retração do rebolo estão incluídos na descrição do contorno. Caso estejam, remova-os.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61576 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]O perfil do rebolo não pode ser usinado com a ferramenta ativa

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O perfil do rebolo não pode ser usinado com os ângulos da ferramenta (ângulos de folga e inclinação) da ferramenta de dressagem.
Deve-se jogar fora o material residual ao utilizar os ângulos atuais da ferramenta.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Verifique os ângulos da ferramenta (ângulos de folga e inclinação) da do respectivo contorno da ferramenta de dressagem ativa.
Utilize outra ferramenta de dressagem.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61601 [Canal %1:] Bloco %2: Diâmetro da peça acabada muito pequeno

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Remedy: Verificar o parâmetro SPD ou DIATH

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61602 [Canal %1:] Bloco %2: Erro na definição da largura da ferramenta

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: A ferramenta de sangria é maior do que a largura de sangria programada.

Remedy: Verificar a ferramenta ou alterar o programa

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61603 [Canal %1:] Bloco %2: Forma de penetração definida de forma errada

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Raios/chanfros na base da sangria não se adequam à largura da sangria. Uma sangria plana em uma paralela ao eixo longitudinal do elemento de contorno não é possível.

Remedy: Verificar o parâmetro VARI

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61604 [Canal %1:] Bloco %2: Ferramenta ativa violada contorno programado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: A violação do contorno nos elementos de rebaixo ocorre devido ao ângulo de corte da ferramenta empregada.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Utilizar outra ferramenta ou verificar a subrotina de contorno.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61605 [Canal %1:] Bloco %2: Erro na definição do contorno

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Detectado um elemento de rebaixo inválido.

Remedy: Verificar o programa de contorno

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61606 [Canal %1:] Bloco %2: Erro na preparação de contorno

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Na preparação do contorno foi encontrado um erro, este alarme sempre está relacionado com um alarme 10930...10934, 15800 ou 15810 do NCK.

Remedy: Verificar a subrotina de contorno

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61607 [Canal %1:] Bloco %2: Erro na programação do ponto de partida

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O ponto de partida alcançado antes da chamada do ciclo está fora do retângulo descrito na subrotina do contorno.

Remedy: Verificar o ponto de partida antes da chamada do ciclo

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61608 [Canal %1:] Bloco %2: Posição de corte errada programada

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Deve ser programa uma posição de corte 1...4 que se adeqüe à forma do alívio.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61609 [Canal %1:] Bloco %2: Erro na definição da forma

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Remedy: Verificar o parâmetro da forma do alívio ou a forma da ranhura ou do bolsão.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61610 [Canal %1:] Bloco %2: nenhuma profundidade de aproximação programada

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Remedy: Verificar o parâmetro MID

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61611 [Canal %1:] Bloco %2: Não foi encontrado nenhum ponto de intersecção

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Não pôde ser calculado nenhum ponto de corte com o contorno.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Verificar a programação do contorno ou alterar a profundidade de penetração.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61612 [Canal %1:] Bloco %2: Não é possível a usinagem de roscas sincronizadas

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Remedy: Verifique as pré-condições para a usinagem de rosca sincronizada:
- Não é permitido que o toolholder esteja ativo.
- Não é permitido que a transformação esteja ativa.
- Não é permitido que a rotação esteja ativa.
Se necessário, desmarque a sincronização de roscas.

61613 [Canal %1:] Bloco %2: Posição do rebaixo incorretamente definida

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Verificar o valor do parâmetro _VARI.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61614 [Canal %1:] Bloco %2: Espelhamento em %4 em desl. zero para fuso principal não permitido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O deslocamento de ponto zero para o fuso principal não deve ter espelhamento em Z.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Retirar seleção do espelhamento em Z no desloc. em zero.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61615 [Canal %1:] Bloco %2: %4- Espelhamento na correção de trabalho não é permitido para o contra--fuso

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: A correção de trabalho para usinagem do contra-fuso não deve ter qualquer espelhamento Z.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Retirar seleção do espelhamento em Z no desloc. em zero.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61616 [Canal %1:] Bloco %2: Posição de corte atual em %4 não permitido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: As posições de corte 1 ao 4 são permitidas para a remoção do estoque de canto.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61617 [Canal %1:] Bloco %2: Velocidade máxima de eixo para o eixo principal não foi inserida

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: A velocidade máxima de eixo para o eixo principal não foi inserida.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Insira a velocidade máxima de eixo para o eixo principal.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61618 [Canal %1:] Bloco %2: O eixo principal não foi ajustado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Um eixo principal não foi ajustado.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Ajuste o eixo principal em MD52206 $MCS_AXIS_USAGE.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61619 [Canal %1:] Bloco %2: O eixo principal não foi ajustado corretamente

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O eixo principal não foi ajustado corretamente.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Verifique o comissionamento do eixo principal.
Verifique os dados de máquina MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED, MD20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB e MD52207 $MCS_AXIS_USAGE_ATTRIB bit 8.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61620 [Canal %1:] Bloco %2: %4-Não é permitido o espelhamento para o eixo linear do contra-fuso

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Não é permitido que o eixo linear de usinagem de contra-fuso tenha o espelhamento Z.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Retirar seleção do espelhamento em Z no desloc. em zero.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61621 [Canal %1:] Bloco %2: Ângulo de abertura da rosca convexa muito alto

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Convexidade da rosca é muito alta.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Verifique o parâmetro XS ou RS

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61622 [Canal %1:] Bloco %2: O toolcarrier para giro não foi ajustado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Um toolcarrier não foi ajustado para rotação.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Ajuste uma ferramenta com o portador com os eixos rotativos: eixo B e eixo de ferramenta.
Ajuste o identificador "cinemática de eixo B".

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61623 [Canal %1:] Bloco %2: Um toolcarrier não foi ajustado para a fresagem no eixo principal

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Um toolcarrier não foi ajustado para a fresagem no eixo principal.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Ajuste um toolcarrier com eixo rotativo: eixo B e eixo principal.
Não envie o identificador "cinemática do eixo B".

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61624 [Canal %1:] Bloco %2: Um toolcarrier não foi ajustado para a fresadora no contra-fuso

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Um toolcarrier não foi ajustado para a fresagem no contra-fuso.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Ajuste um toolcarrier com o eixo rotativo: eixo B e contra-fuso.
Não ajuste o identificador "cinemática do eixo B".

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61625 [Canal %1:] Bloco %2: Valor angular programado não está na rede da engrenagem de Hirth: %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Um valor angular que não está na rede da engrenagem Hirth foi programado.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Programe um valor angular que esteja na rede da engrenagem Hirth.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61626 [Canal %1:] Bloco %2: Com os valores angulares programados, o inserto de ferramenta não está localizado no plano de rotação %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Os valores angulares foram programados enquanto o inserto de ferramenta não está localizado no plano de rotação.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Programe os valores angulares adequados ou utilize a programação com base em "Beta ou "Gamma".

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61700 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Falta do nome do programa a ser gerado.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Verificar parâmetro PRG

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61701 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Contorno %4 não existe

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Verificar parâmetro CON
- Verificar chamada de contorno
- Verificar se o contorno existe no diretório de programa (área de trabalho, subrotinas ou programas de usinagem)

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61702 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Etiqueta %4 não existe no contorno da peça usinada.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Verificar se o etiqueta existe no contorno da peça usinada

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61703 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Etiqueta %4 não existe no contorno de peça bruta

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Verificar se as etiquetas existem no contorno de peça bruta

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61704 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Falta o contorno de peça usinada

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Verificar a chamada de contorno (CYCLE62)

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61705 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Falta o contorno não usinado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Verificar a chamada de contorno

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61706 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Erro no contorno da peça já usinado %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Verificar a programação do contorno da peça já usinada

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61707 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Erro no contorno da peça bruta %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Verificar programação de contorno para peça bruta

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61708 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Muitos contornos especificados

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Verificar número de contornos
- Max. dois contornos (parte fabricada e contorno da peça bruta)
- Min. um contorno (contorno da parte fabricada)

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61709 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Corretor de raio muito pequeno

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Conferir o corretor de raio de ferramenta no gerenciador de ferramentas

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61710 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Cálculo foi cancelado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Cálculo foi cancelado por serviço PI; favor tentar novamente

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61711 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Valor D é maior que a largura da ponta da ferramenta

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Verificar o D em relação com a largura da ponta da ferramenta no gerenciador de ferramenta.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61712 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Valor de DX ou DZ é maior que o comprimento da ponta da ferramenta.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Verificar valor de DX ou DZ em relação ao comprimento da ponta da ferramenta no gerenciador de ferramenta.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61713 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Raio da ferramenta maior que a largura da metade da ponta.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Verificar o raio da ferramenta e a largura da ponta da ferramenta (introdução do corte, ferramenta de corte)

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61714 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Erro durante o torneamento do contorno %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: -103: A usinagem não foi possível
-121: Cancelamento devido a falta de memória

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: -103: Verificar se o contorno ou a posição da ferramenta não corresponde ao contorno
-121: Verificar o contorno e os dados tecnológicos
Ligar para a linha direta SIEMENS

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61730 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Delimitação externa do limite de usinagem

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Confira delimitação e limite de usinagem

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61731 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Incapaz de determinar a direção do contorno

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Confira os contornos
- Confira se o ponto de início de contorno existe

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61732 %[[Canal%1:] Bloco %2: %]Sem material para usinagem disponível

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Verificar o programa de contorno da peça bruta e da peça usinada, particularmente nas posições de transição entre as duas.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61733 %[[canal %1:] Bloco %2: %]Posição de corte incompatível com o sentido de usinagem

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Verificar o sentido de usinagem programado em relação à posição do corte da ferramenta

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61734 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]O contorno da peça usinada está fora do contorno da peça bruta.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Confira a programação da peça usinada e o contorno da peça bruta, particularmente nas posições de transição entre as duas.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61735 %[[Canal %1:] Bloco%2: %]Avanço de penetração D maior que o comprimento da ponta da ferramenta

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Confira o avanço de penetração D em relação ao comprimento da ponta da ferramenta no gerenciador de ferramenta

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61736 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Profund. de corte na usin. maior que profund. máx. de corte da ferr.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: --

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61737 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Profund. de corte na usin. menor que profund. min. de corte da ferr.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: --

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61738 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Posição do corretor incorreta

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Confira a posição do corretor no gerenciador de ferramentas

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61739 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Peça bruta deve ser contorno fechado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Confira se o contorno da peça bruta está fechado

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61740 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Colisão devido a aproximação

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Selecione a posição de início para habilitar a aproximação de livre-colisão no contorno

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61741 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Limite negativo nos eixos

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Checar a posição da ordenada nos eixos

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61742 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Plano de recuo %4 está dentro do limite de usinagem

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Na usinagem interna checar o limite de usinagem na relação de distância de recuo inserida ($SCS_TURN_ROUGH_I_RELEASE_DIST)

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61743 %[[canal %1:] Bloco %2: %]Falta canal de guia para o desbaste realizado em 2 canais

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Verificar se foi definido um canal de guia

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61744 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Falta canal para o desbaste realizado em 2 canais

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Verificar se foi definido um canal de acompanhamento

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61745 %[[canal %1:] Bloco %2: %]O desb. realizado em 2 canais está ativo em 2 canais de guia (%4)

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Verificar se 2 canais de guia estão ativos
- Verificar se o desbaste em 2 canais se encontra ativo em mais de 2 canais ao mesmo tempo
- Apenas 2 canais podem estar ativos por vez, um canal de guia e um canal de acompanhamento

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61746 **%[[canal %1:] Bloco %2: %]O desbaste realizado em 2 canais já está ativo nos canais (%4)**

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Verificar se o desbaste em dois canais está ativo em mais de 2 canais ao mesmo tempo.
- Apenas 2 canais podem estar ativos por vez, um canal de guia e um canal de acompanhamento

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61747 **%[[canal %1:] Bloco %2: %]Canal de guia incorreto para o desb. realizado em 2 canais (%4)**

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Verificar se o programa do canal de guia opera no canal escolhido pelo programa do canal de acompanhamento no parâmetro do canal parceiro.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61748 **%[[canal %1:] Bloco %2: %]Plano de usinagem diferente no canal de guia e no canal de acomp.**

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - O plano de usinagem deve ser o mesmo no canal de guia e no canal de acompanhamento.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61749 **%[[canal %1:] Bloco %2: %]Tecnologia diferente no canal de guia e no canal de acompanham.**

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - A tecnologia (desbaste e remoção/residual, abertura de canal/residual, torneamento de canal/residual) deve ser o mesmo no canal de guia e no canal de acompanhamento.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61750 %[[canal %1:] Bloco %2: %]Oper. de usinagem diferente no canal de guia e no canal de acomp.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - A operação de usinagem (desbaste/acabamento) não deve ser a mesma no canal de guia e de acompanhamento.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61751 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]O sistema de medição é diferente no canal de condução e no canal de acomp.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - O sistema de medição (Grupo G: 13 (G70, G71, G700, G710)) deve ser o mesmo no canal de condução e no canal de acompanhamento.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61752 %[[canal %1:] Bloco %2: %]As posiç. de corte ou o sent. de corte das ferram. são diferentes

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - A posição de corte e o sentido de corte das ferramentas devem ser iguais no canal de guia e no canal de acompanhamento.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61753 %[[canal %1:] Bloco %2: %]As diferenças nos raios de ferramenta são muito grandes

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - No desbaste, os raios de ferramenta podem divergir no máximo no valor da dimensão de acabamento.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61754 %[[canal %1:] Bloco %2: %]Os raios de ferram. devem ter o mesmo tamanho na oper. de acab.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Verificar se os raios de ferramenta tem o mesmo tamanho no canal de guia e no canal de acompanhamento

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61755 %[[canal %1:] Bloco %2: %]As larguras de pastilha não tem o mesmo tamanho

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Verificar se as larguras de pastilha nas ferramentas de abrir canais tem o mesmo tamanho no canal de guia e no canal de acompanhamento.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61756 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Usinagem de multicanais não foi possível em razão conflito das ferramentas.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Usinagem de multicanais com os parâmetros programados conduzem a um conflito de ferramentas.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Ajuste o parâmetro (correção DCH) de modo que a usinagem de multicanais seja possível ou utilize a usinagem de canais simples.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61757 %[[Canal %1:] Bloco %2: %] A peça finalizada está fora dos limites especificados da ranhura.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: As peças finalizadas estão fora dos limites especificados de sulco.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Verifique a posição de contorno da peça finalizada com relação aos limites de ranhura XDA E XDB.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61758 %[[Canal %1:] Bloco %2: %] Eixos principais da usinagem fuso são dif. nos canais condução e acomp.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: As referências do eixo de usinagem do fuso principal são diferentes nos canais de condução e de acompanhamento.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrija os dados de usinagem 35000 $MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX, 30550 $MA_AXCONF_ASSIGN_MASTER_CHAN, 20090 $MC_SPIND_DEF_MASTER_SPIND e 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61800 [Canal %1:] Bloco %2: Falta o sistema CNC ext.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: MD para idioma MD18800: $MN_MM_EXTERN_LANGUAGE ou bit de opcional 19800 $ON_EXTERN_LANGUAGE não habilitado.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: --

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61801 [Canal %1:] Bloco %2: Selecionado código G incorreto

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Na chamada de programa do CYCLE300<valor> foi programado um valor numérico inadmissível para o sistema CNC indicado, ou no dado de ajuste dos ciclos foi inserido um valor incorreto para o sistema de código G.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: --

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61802 [Canal %1:] Bloco %2: Tipo de eixo incorreto

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O eixo programado é atribuído como fuso

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: --

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61803 [Canal %1:] Bloco %2: Eixo programado não existente

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O eixo programado não está disponível no sistema.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Verifique o parâmetro _AXN.
Verifique MD20050-20080.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61804 [Canal %1:] Bloco %2: Posição progr. excede o ponto de referência

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: A posição intermediária programada ou a posição atual está atrás do ponto de referência.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: --

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61805 [Canal %1:] Bloco %2: Valor programado de forma absoluta e incremental

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: A posição intermediária desejada pode ser programada tanto como absoluta quanto como incremental

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: --

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61806 [Canal %1:] Bloco %2: Atribuição incorreta do eixo

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: A atribuição da sequência de eixos está incorreta

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: --

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61807 [Canal %1:] Bloco %2: Sentido de rotação programada errada (ativa)

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O sentido programado no fuso conflita com o sentido necessário para a execução do ciclo.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Verificar o parâmetro SDR e SDAC.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61808 [Canal %1:] Bloco %2: Falta a profundidade final de furação ou a profundidade individual de furação

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: A profundidade total de Z ou a individual Q estão vazias (primeira chamada do ciclo)

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: --

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61809 [Canal %1:] Bloco %2: Posição de furação não permitida

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: --

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: --

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61810 [Canal %1:] Bloco %2: Código G ISO impossível

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: No bloco de chamada foi programado um nome de eixo ISO não permitido.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: --

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61811 [Canal %1:] Bloco %2: Nome de eixo ISO não permitido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: No bloco de chamada foi programado um valor numérico inválido.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: --

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61812 [Canal %1:] Bloco %2: Valor(es) na chamada de ciclo externa incorretamente definido(s)

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: No bloco de chamada foi programado um valor numérico inválido.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: --

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61813 [Canal %1:] Bloco %2: Valor de GUD incorretamente definido

Explanation: Nos dados de ajuste dos ciclos
foi especificado valores numéricos não permitidos.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: --

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61814 [Canal %1:] Bloco %2: Coordenadas polares impossíveis com o ciclo

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: --

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: --

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61815 [Canal %1:] Bloco %2: G40 não ativo

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco

Explanation: G40 estava inativo antes da chamada do ciclo
Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Remedy: --
Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61816 [Canal %1:] Bloco %2: Eixos não estão no ponto de referência

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explanation: --
Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Remedy: --
Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61817 [Canal %1:] Bloco %2: Coordenadas de eixo com área de proteção

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explanation: --
Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Remedy: --
Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61818 [Canal %1:] Bloco %2: Limites do eixo são iguais

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explanation: --
Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Remedy: --
Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61819 [Channel %1:] Block %2: Risco de colisão na retraçaõ: a ferramenta viola o contorno programado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explanation: Com G70 no modo ISO, o contorno é violado durante a retração ao ponto de partida.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Inserir um bloco G1 na extremidade do contorno na altura do ponto de partida.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61840 [Canal %1:] Bloco %2: Erro cíclico na execução de otimização servo automática: ACK=%3, SEQ=%4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Modo de reconhecimento
%4 = Número de sequência MMC

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy:

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61841 [Canal %1:] Bloco %2: GUD necessário para a otimização servo automática está faltando: %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = GUD faltando

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy:

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61842 [Canal %1:] Bloco %2: Requisitar um ciclo de otimização servo automática não é permitido: %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Requisitante

Explanation: Requisitar o CYCLE75x não é permitido porque é chamado por um diretório de ciclo padrão ou de fabricante.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: É necessária a senha do fabricante para requisitar o CYCLE75x.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61850 [canal %1:] Bloco %2: Transformação de superfície cilíndrica não habilitada

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: A transformação de superfície cilíndrica não foi habilitada para ShopMill.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy:

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61851 [canal %1:] Bloco %2: Nenhuma transformação compatível ajustada: %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: A transformação desejada não foi implementada nesta máquina.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy:

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61852 [canal %1:] Bloco %2: A transformação para este plano não foi ajustada: %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: A transformação não foi ajustada para o plano utilizado. Mudar de plano.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy:

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61853 [canal %1:] Bloco %2: Plano incorreto para processamento com eixo rotativo: %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: No atual plano não é possível processar no eixo rotativo. Mude o plano.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy:

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61854 [Canal %1:] Bloco %2: Nível de subprograma muito baixo para busca de blocos

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O nível de subprograma é muito baixo para busca de blocos.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Executar busca de blocos com outro bloco.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61855 [Canal %1:] Bloco %2: O ponto-alvo está na área de retração

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O ponto-alvo especificado está na área de retração.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Modifique o ponto-alvo ou a área de retração.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61856 [Canal %1:] Bloco %2: Entrada absoluta dos valores de correção de trabalho não está habilitada

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: A entrada absoluta do valor de correção de trabalho não foi habilitada.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: 52212 $MCS_FUNCTION_MASK_TECH Bit 6: valor de correção de trabalho WO não pode ser inserido como valor absoluto (ShopTurn).

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61857 [Canal %1:] Bloco %2: Nenhum eixo rotativo para aceitar em vazio foi ajustado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Nenhum eixo rotativo para aceitar em vazio foi ajustado.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Verifique MD52207 $MCS_AXIS_USAGE_ATTRIB bit 8.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61858 [Canal %1:] Bloco %2: O giro é permitido somente em vazio que é fixo, centralizado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O giro é possível somente quando um vazio fixo, centralizado.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Utilize um vazio que é fixo para que seja centralizado.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61859 [Canal %1:] Bloco %2: O torno não foi habilitado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O torneamento não foi ajustado na máquina.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Verifique os dados de máquina: 52201 $MCS_TECHNOLOGY_EXTENSION=1 (torneamento).

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61860 [Canal %1:] Bloco %2: O giro é possível somente no eixo principal

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Para torneamento, um eixo principal não foi selecionado para fixação.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Selecione um eixo principal como fixação para giro.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61861 [Canal %1:] Bloco %2: O contracabeçote não marcado neste canal

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O contracabeçote foi selecionado em outro canal, mas não neste canal.
A seleção diferente/desmarcação resulta em um conflito.
Quando um contracabeçote é selecionado, não é permitido que o contra-fuso seja posicionado.
No entanto, quando um contracabeçote é desmarcado, o contra-fuso deve se manter posicionado.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Selecione ou desmarque o contracabeçote consistentemente em todos os canais.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61862 [Canal %1:] Bloco %2: Não é permitido chamar um ciclo ShopTurn no programa ShopMill.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Foi feita uma tentativa para chamar um ciclo ShopTurn no programa ShopMill.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Apague o bloco.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61863 [Canal %1:] Bloco %2: Não é permitido chamar um ciclo ShopMill no programa ShopTurn.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Foi feita uma tentativa para chamar um ciclo ShopMill no programa ShopTurn.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Apague o bloco.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61864 [Canal %1:] Bloco %2: A seleção, o contracabeçote sim/não deve ser idêntico em todos os canais

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: A seleção, contracabeçote sim/não no cabeçalho de programa deve ser idêntico em todos os canais.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Para contracabeçote sim/não no cabeçalho de programa, faça a mesma seleção para todos os canais.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61865 [Canal %1:] Bloco %2: Chamada de um ciclo ShopTurn é permitida somente em um programa ShopTurn

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Não é permitido que um ciclo ShopTurn seja utilizado fora do programa ShopTurn, já que as variáveis necessárias não foram determinadas.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Chamada de um ciclo ShopTurn em um programa ShopTurn. Caso não seja possível, a tarefa deve ser programada utilizando o código G.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61866 **[Canal %1:] Bloco %2: Só é permitido chamar um ciclo ShopMill em um programa ShopMill.**

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Não é permitido que um ciclo ShopMill seja utilizado fora de um programa ShopMill, já que as variáveis necessárias não foram determinadas.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Chamando um ciclo ShopMill no programa ShopMill. Caso não seja possível, a tarefa deve ser programada utilizando o código G.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61867 **[Channel %1:] Block %2: Na face C, a distância de retração não deve ser maior do que a distância ao ponto central.**

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Distância de retração muito grande. Na face C, a distância de retração não deve ser maior do que a distância ao ponto central.
Por outro lado, a retração tornaria-se negativa, o que leva a uma reversão do fuso do trabalho.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Use uma distância de retração menor ou face Y se possível.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61868 **[Channel %1:] Block %2: Programa foi criado em outra máquina e deve ser ajustado.**

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: O programa foi criado em outra máquina e contém as peças do programas que não podem ser executadas nesta máquina.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: O programa deve ser ajustado no editor ShopMill/ShopTurn.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61869 **[Canal %1:] Bloco %2: A busca de bloco somente é possível com cálculo.**

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Com o ShopMill e ShopTurn, a busca de bloco somente é possível com cálculo.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Use um modo de busca de bloco diferente.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61870 [Canal %1:] Bloco %2: Perigo de colisão durante retração automática. Retrair a ferramenta manualmente!

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Há o perigo de colisão durante a retração automática.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Retrair a ferramenta manualmente!

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61900 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Falta do nome do programa a ser gerado.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Verificar parâmetro PRG

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61901 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Contorno %4 não existe

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Checar chamada de contorno
- Checar se existe o contorno no diretório de programa (peças, sub-rotinas ou partes de programa)

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61902 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Etiqueta %4 não existe no contorno de bolsão

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Confira se existem etiquetas no contorno de bolsão

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61903 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Etiqueta %4 não existe no contorno de peça bruta

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Verificar se as etiquetas existem no contorno de peça bruta

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61904 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Etiqueta %4 não existe no contorno de ilha

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Confira se existem etiquetas no contorno de ilha

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61905 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Etiqueta %4 não existe no contorno de ressalto

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Confira se existem etiquetas no contorno de ressalto

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61906 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Etiqueta %4 não existe no contorno

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Confira se existem etiquetas no contorno

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61907 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Falta contorno de bolsão

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Verificar a chamada de contorno

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61908 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Falta o contorno não usinado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Verificar a chamada de contorno

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61909 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Erro no contorno do bolsão %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Checar programação no contorno de bolsão

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61910 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Erro no contorno da peça bruta %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Verificar programação de contorno para peça bruta

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61911 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Erro no contorno de ilhote %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Verificar a programação do contorno de ilha
- Verificar se o contorno de ilha está fechado
- Verificar se houve auto-cortes no contorno

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61912 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Erro no contorno de ressalto %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Checar programação no contorno de ressalto

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61913 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Erro no contorno %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Checar contorno de programação

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61914 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Muitos contornos especificados

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Checar número de contornos

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61915 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Raio de fresa muito pequeno

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Checar o raio da ferramenta de fresamento no gerenciador de ferramentas

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61916 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Cálculo foi cancelado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Cálculo foi cancelado por serviço PI; favor tentar novamente

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61917 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Combinação de centralizar/pré-furação e ressalto não permitido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Usinagem de ressalto em conjunto com pré-furação/centralizar não permitida!

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61918 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Raio fresa para usin. res. deve ser menor que raio da fresa para ferr. de ref.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Checar raio da fresa para usinagem residual que deve ser menor que o raio da fresa de ferramenta de referência!

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61919 %[[Canal %1:] bloco %2: %]Raio da ferramenta de referência é muito pequeno

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Checar o raio da ferramenta de referência

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61920 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Erro durante a moagem do contorno %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: 3020: Não há mais memória disponível
3022: O contorno está incorreto
3023: Verificar o contorno (o contorno pode conter dois elementos pequenos)
3356: O material residual não pode ser removido por completo com a ferramenta usada.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: 3020, 3022, and 3023: Verificar o contorno e dados tecnológicos
3356: Uma ferramenta com o diâmetro menor, com o qual o material residual possa ser removido completamente, deve ser usada para usinagem residual.
Ligar para a linha direta da SIEMENS

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61930 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Não há contorno disponível

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Checar chamada de contorno
- Checar se o contorno existe no diretório de programa (peças, sub-rotinas ou parte de programas)

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61931 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Contorno não está fechado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Checar se o contorno foi fechado

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61932 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Contorno com corte automático

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Modificar programação de contorno

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61933 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Muitos elementos de contorno

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Modificar programação de contorno e através disso tentar reduzir o número de elementos de contorno

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61934 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Program. no plano de usinagem métrico/polegada não é permitido aqui

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Modificar programação de contorno

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61935 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Program. no sistema de medida métrico/polegada não é permitido aqui

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Modificar programação de contorno

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61936 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]G0 não é permitido na programação de contorno

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Modificar programação de contorno, substituir G0 para G1

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61937 %[[Canal%1:] Bloco %2: %]Profundidade do bolsão programada incorretamente

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Checar parâmetro Z1

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61938 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Não declarado nenhum ponto de partida

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Checar parâmetros para especificar ponto de início,
- para G17: XS, YS
- para G18: ZS, XS
- para G19: YS, ZS

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61939 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Círculo sem declaração do centro

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Checar contorno programado, particularmente a trajetória circular programada

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61940 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Ponto de início especificado programado incorretamente

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Corrigir ponto de início especificado

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61941 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Raio de helix muito pequeno

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Aumentar raio de hélice

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61942 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Helix viola o contorno

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Checar raio de hélice e reduzir no tamanho, se possível

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61943 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Movimento de aproximação/afastamento viola o contorno

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Reduzir liberação de segurança SC, se possível

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61944 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Rampa muito curta

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Durante a inserção da oscilação, a mensagem "Caminho da rampa muito curto" aparece se a ferramenta se mover menos que o diâmetro do moinho
para longe do ponto de inserção no caminho da rampa ou a profundidade da usinagem não é alcançada.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Reduzir o ângulo de inserção se a ferramenta se mantiver perto demais do ponto de inserção
- Aumentar o ângulo de inserção se a ferramenta não alcançar a profundidade de usinagem
- Usar a ferramenta com raio menor
- Usar outro modo de inserção

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61945 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Plano de avanço de penetração muito grande, ficando canto residual

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Checar parâmetro para plano de avanço de penetração
- para G17: DXY
- para G18: DZX
- para G19: DYZ

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61946 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Contorno de ilha duplamente existente

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Apagar duplo contorno de ilha

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61947 %[%[[Canal %1:] Bloco %2: %]Contorno de ressalto em duplicidade

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Apagar contorno de ressalto em duplicidade

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61948 %[[Canal%1:] Bloco %2: %]Sem material para usinagem disponível

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Checar programação dos contornos

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61949 %[[Canal%1:] Bloco %2: %]A ilha está fora do bolsão

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Checar programação do contorno de bolsão/ilha.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61950 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Sem material residual disponível

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: --

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61951 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Raio de fresa muito grande para material restante

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Usar ferramenta com raio pequeno

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61952 %[[Canal %1:] Bloco%2: %]Raio ferr. para corte de mater. resid. muito peq. em rel. à ferr. refer.

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Usar uma ferramenta com raio grande para usinagem residual

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

62000 [Canal %1:] Bloco %2: Inserir nova ferramenta à posição de trabalho

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Carregar nova ferramenta.

Remedy: --

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62098 [Canal %1:] Bloco %2: %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Este alarme é usado para as diversas finalidades.
Consulte o texto do alarme.

Remedy: Depende do texto do alarme.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62100 [Canal %1:] Bloco %2: Nenhum ciclo de furação ativo

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Nenhum ciclo modal de furação foi chamado antes da chamada do ciclo padrão de furação.

Remedy: Verificar se antes da chamada do ciclo padrão de furação foi chamado um ciclo de furação modal.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62101 [Canal %1:] Bloco %2: Sentido de fresagem incorreto - gera-se G3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Programado o movimento sincronizado ou contrário. O fuso não foi girado com a chamada do ciclo.

Remedy: Verificar o valor do parâmetro CDIR.

62102 [Canal %1:] Bloco %2: No acabamento, a bolsa não é escareada completamente

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy:

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62103 [Canal %1:] Bloco %2: Não foi programada qualquer sobremedida de acabamento

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Não foi programada nenhuma sobremedida de acabamento, mesmo que nesta usinagem a sobremedida de acabamento é necessária.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Programar uma tolerância para acabamento.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62104 [Canal %1:] Bloco %2: Número do ciclo de furação incorretamente definido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy:

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62105 [Canal %1:] Bloco %2: Número das colunas ou linhas é zero

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Remedy: Verificar os parâmetros _NUM1 e _NUM2.

62106 [Canal %1:] Bloco %2: Valor incorreto para estado de monitoração da ferramenta

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy:

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62107 [Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro %4 definido incorretamente na monitoração de ferramenta nos ciclos

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy:

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62108 [Canal %1:] Bloco %2: Erro na função de monitoração de ferramenta nos ciclos

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy:

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62180 [Canal %1:] Bloco %2: Ajuste eixo rotativo %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Exemplo para a indicação do ângulo de rotação a ser ajustado nos eixos rotativos manuais:
62180 "Ajustar os eixos rotativos B=32.5° C=45°"

Remedy: Ângulos ajustáveis para eixos rotativos manuais

62181 [Canal %1:] Bloco %2: Ajuste eixo rotativo %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Exemplo para a indicação do ângulo de rotação a ser ajustado em um eixo rotativo manual:
62181 "Ajustar o eixo rotativo B=32.5°"

Remedy: Ângulo ajustável para eixo rotativo manual

62182 [canal %1:] Bloco %2: Carregamento do cabeçote orientável: %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Solicitação, carregar o cabeçote rotativo.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62183 [canal %1:] Bloco %2: Substituição do cabeçote orientável: %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: --

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62184 [canal %1:] Bloco %2: Troca do cabeçote orientável: %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation:

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: --

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62185 [Canal %1:] Bloco %2: ângulo adaptado à grade do âng.:%4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: %4 Ângulo de diferença para dentes Hirth

Remedy: Verifique a configuração do ciclo de giro, CYCLE800.

62186 [Canal %1:] Bloco %2: Sem giro em Manual -> Desl. origem G%4 ativo e básico total Desl. Origem (G500) contém rotações

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: No giro em Manual, nenhuma rotação pode ser escrita no Desl. origem,
se as rotações já estiverem no Desl. Origem total básico ou na referência básica
Erro 62186 mensagem pode ser ocultada -> veja dado de ajuste 55410 $SCS_MILL_SWIVEL_ALARM_MASK

Remedy: %4 número do deslocamento de ponto zero ativo

62187 [Canal %1:] Bloco %2: Giro em Manual - G500 ativo e básico total Desl. Origem ou referência básica contém rotações

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Durante giro em Manual, não é possível escrever uma rotação no deslocamento de trabalho do Deslocamento de origem, se, com G500 ativo, rotações já incluidas no Desl. Origem básico total ou na referência básica
Mensagem de erro 62187 pode ser ocultada -> veja ajuste do dado 55410 $SCS_MILL_SWIVEL_ALARM_MASK

Remedy: Veja as notas referentes ao 62186 e 62187.

62200 [Canal %1:] Bloco %2: partir o fuso

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Antes da usinagem da rosca foi feita uma parada, pois o fuso está parado.

Remedy: Acione o fuso da ferramenta antes de usinar a rosca

62201 [Canal %1:] Bloco %2: O deslocamento Z não atua sobre os planos de afastamento!

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Os planos de afastamento referem-se à peça. Por isso que os deslocamentos programáveis não atuam nos planos de afastamento.

Remedy: Verificar a possibilidade de uma colisão através do deslocamento.
Em seguida, ativar o NC-Start.

62202 **[Canal %1:] Bloco %2: ATENÇÃO: A ferramenta desloca-se diretamente para a usinagem!**

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Após a procura de blocos deve-se alcançar uma posição com aproximação direta.

Remedy: Verificar se a posição desejada pode ser alcançada livre de colisões.
Em seguida, ativar NC-Start

62300 **[Canal %1:] Bloco %2: Verificar o nº da memória de valores de experiência**

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation: --

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Verificar o setpoint

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62301 **[Canal %1:] Bloco %2: Aviso! Busca, teste ou simulação ativa**

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: - Desativar teste de programa ou execução de programa

62303 **[Canal %1:] Bloco %2: Margem de segurança excedida %4**

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: - Verificar o setpoint e o parâmetro _TSA

62304 **[Canal %1:] Bloco %2: Sobremedida**

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: A diferença entre os valores atual e desejado é maior que o parâmetro de tolerância superior (_TUL)

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62305 **[Canal %1:] Bloco %2: Medida inferior**

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: A diferença entre os valores atual e desejado é menor que o parâmetro de tolerância inferior (_TLL)

62306 **[Canal %1:] Bloco %2: Excedeu-se a diferença de medida admidita**

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: A diferença entre os valores atual e desejado é maior que o parâmetro de tolerância _TDIF, dados de ferramentas não serão corrigidos.

62307 [Canal %1:] Bloco %2: número máximo de caracteres por linha foi excedido

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation: Número insuficiente de caracteres por linha

Remedy: Aumentar o valor no _PROTFORM[1]

62310 [Canal %1:] Bloco %2: O número máximo de caracteres por linha é restrito a %4 caracteres

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: --

62311 [Canal %1:] Bloco %2: adapta-se o número máx. de caracteres por linha _PROTFORM[1]

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation: A quantidade máxima de caracteres por linha foi ajustada (_PROTFORM[1])

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: --

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62312 [Canal %1:] Bloco %2: apalpador não está perpendicular ao plano!

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: --

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62314 [Canal %1:] Bloco %2: Ativado o limite por fim de curso de software, monitoração de colisão ativada , continuar com NC START / cancelar com RESET

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Posicione a peça de trabalho a ser medida mais afastado das posições de fim do software.

62315 [Channel %1:] Block %2: Sobrescrever bloco de dados de cinemáticas %4, sim -> NC-Start, não -> Reset

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy:

62316 [Canal %1:] Bloco %2: Sobrescrever dados TRAORI, sim -> NC-Start, não -> Reset

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy:

62317 **[Canal %1:] Bloco %2: A tolerância do vetor linear %4 foi excedida**

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy:

62318 **[Canal %1:] Bloco %2: A tolerância do vetor rotativo %4 foi excedida**

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy:

62319 **[Canal %1:] Bloco %2: Sem correção interna de calibração de dados**

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Verificar o alinhamento do probe/posição do fuso!
O alinhamento (posição programada) do probe no fuso deve ser idêntico durante a calibração
e medição!
Caso estas posições variem, a calibração de dados não poderá ser corrigida internamente com relação
à rotação do plano de trabalho no eixo de penetração!

62320 **[Canal %1:] Bloco %2 Os limites individuais estão fora da diferença dimensional: %4**

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: A medição dos limites individuais mostra que o número específico dos limites está fora da diferença dimensional.
Uma decisão tem que ser tomada: pode ou não ser dada a continuidade de trabalho com esta ferramenta.

62321 **[Canal %1:] Bloco %2: Eixo rotativo 1: A tolerância do diâmetro da esfera de calibração entre medição %4 foi excedida**

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation: Veja o diâmetro medido nos parâmetros _OVR[75] até _OVR[77] ou o valor no SD $SCS_MEA_KIN_DM_TOL

Remedy: Controle dos dados de calibração ou nova calibração do apalpador de medição 3D
Verificação da composição mecânica da esfera de calibração na máquina

62322 **[Canal %1:] Bloco %2: Eixo rotativo 2: A tolerância do diâmetro da esfera de calibração entre medição %4 foi excedida**

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation: Veja o diâmetro medido nos parâmetros _OVR[75] até _OVR[77] ou o valor no SD $SCS_MEA_KIN_DM_TOL

Remedy: Controle dos dados de calibração ou nova calibração do apalpador de medição 3D
Verificação da composição mecânica da esfera de calibração na máquina

62377 **[Canal %1:] Bloco %2: Tolerância dimensional excedida em %4**

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy:

62500 [Canal %1:] Bloco %2: GWPS foi limitado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Verificar o valor limite para SUG e, se necessário, programar um valor menos no programa NC

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62501 [Canal %1:] Bloco %2: A rotação foi limitada

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Verificar o valor limite para a rotação e, se necessário, programar um valor menos no programa NC

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62502 [Canal %1:] Bloco %2: Dressador %4, GWPS foi limitado

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Verificar o valor limite para SUG e, se necessário, programar um valor menos no programa NC

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62503 [Canal %1:] Bloco %2: Dressador %4, rotação foi limitada

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explanation:

Remedy: Verificar o valor limite para a rotação e, se necessário, programar um valor menos no programa NC

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

75000 [Canal %1:] CLC: Configuração incorreta do MD, erro nº: %2

Explanation: Durante a inicialização foram encontrados os seguintes erros nos dados de máquina de controle de posição:

Código de erro = -1: Os pontos intermediários de um dos dois sensores não estão subindo ou descendo estritamente conjuntos.

Código de erro = -2: Uma das duas características dos sensores tem menos de 2 pontos intermediários válidos.

Código de erro = -3: Uma das duas características dos sensores possue mais que 5 pontos intermediários com velocidade negativa ou positiva.

Código de erro = -4: A entrada digital para monitoração de colisão do sensor, conforme configurado no MD $MC_CLC_SENSOR_TOUCHED_INPUT não foi ativada no controle (10350 $MN_FASTIO_DIG_NUM_INPUTS)

Código de erro = -5: Nenhuma entrada rápida foi configurada com a função especial "Fast retraction in the position controller" através do MD $MC_CLC_SENSOR_TOUCHED_INPUT.

Código de erro = -6: O eixo selecionado para o controle de distância no $MC_CLC_AXNO não está ativo no canal.

Código de erro = -7: A transformação de 5 eixos (24100 $MC_TRAFO_TYPE_x) selecionada para o controle de distância no MD $MC_CLC_AXNO não está configurada no canal.

Código de erro: -8: Mais de um eixo envolvido no controle de distância é o mestre no grupo gantry 37100 $MA_GANTRY_AXIS_TYPE.

Código de erro = -9: Um dos eixos envolvidos no controle de distância é escravo do grupo gantry 37100 $MA_GANTRY_AXIS_TYPE

Código de erro = -10: Versões "Export" somente habilitarão a ativação do controle de distância se menos de quatro eixos foram configurados em interpolação simultânea.

Código de erro = -11: No MD $MC_CLC_PROG_ORI_AX_MASK pode para CLC(3) absolutamente nenhum ou configurar exatamente como 3 eixos. Quando 3 eixos são configurados, eles devem com $MC_AXCONF_MACHAX_USED ser subordinados no canal

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.

Canal não está pronto.

NC START desabilitado neste canal.

Visualização de alarme.

Remedy: Corrija o dado de máquina correspondente

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

75005 [Canal %1:] CLC: Bloco %2 com erro geral de programação

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número de bloco

Explanation: O comando de ativação/desativação para o controle de cancelamento 'CLC(..)' aceita somente os valores 3, 2, 1, 0 e -1, como parâmetro de chamada. Este alarme indica que os parâmetros são incorretos ou não estão presentes. O comando de ativação CLC(2) com monitoração do sinal do sensor de colisão é aceitado somente se uma entrada digital válida for configurada para sinais de monitoração no MD $MC_CLC_SENSOR_TOUCHED_INPUT.

Reaction: Parada do interpretador

Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças. Configure a entrada digital para monitoração de colisão no MD se necessário.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75010 [Canal %1:] CLC: Bloco %2 com valor CLC_LIM maior do que o limite do MD

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número de bloco

Explanation: Uma das limitações programadas com CLC_LIM(...,...) para a correção de posição do controle de cancelamento é maior que o limite permitido programado no MD associado $MC_CLC_SENSOR_LOWER_LIMIT(1) ou $MC_CLC_SENSOR_UPPER_LIMIT(1).

Reaction: Parada do interpretador

Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças. Aumentar o limite no dado de máquina apropriado se necessário.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75015 [Canal %1:] CLC: Bloco %2 CLC(0) com correção de raio de ferramenta ativada

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco

Explanation: O controle de distância 3D foi desligado com CLC(0) com a compensação de raio da ferramenta ativa (G41/G42). O CLC(0) esvazia o bloco de memória interna e transfere a correção de posição atual do controle de posicionamento como um "salto de contorno" do interpretador, O G41/G42 deve ser desativado quando este comando é empregado.

Reaction: Parada do interpretador
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças. Desligar o comando ativo G41/G42 antes de CLC(0) ou não desligar o controle de cancelamento, mas sim congelá-lo temporariamente (CLC_GAIN=0.0) ou cancelar a correção de posição mecanicamente com CLC(-1).

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75016 [Canal %1:] CLC: Bloco %2 com orientação alterada no TRAFOOF

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco

Explanation: O controle de cancelamento 2D/3D foi desligado antes da transformação. A direção da ferramenta, de acordo com G17/G18/G19 está sendo aplicado como controle de direção. Ativando a transformação com os comandos de rotação de eixos, que define uma orientação diferente de ferramenta requerem passos de troca orientados sendo então rejeitados.
A transformação foi desligada temporariamente (TRAFOOF) enquanto que o controle de cancelamento ainda estava ativado. Quando a transformação for ativada novamente, a orientação da ferramenta deve ser a mesma como quando ela foi desligada, no caso, o eixo rotativo não deve ser movido enquanto a transformação estiver desativada.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças. Não ativar o controle de cancelamento até que a transformação já esteja ativada, ou certificar-se que as condições requeridas relativas a orientação sejam observadas.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75018 [Canal %1:] CLC: Bloco %2 no sentido programável, ID de erro: %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Erro ID

Explanation: A subfunção "Controle em direção programada" do controle de
distância que foi programada com CLC(3) acusa um erro:
ID de erro:
0: CLC(3) foi programado sem a criação do respectivo bit de opção ou sem que uma tela de eixo com três eixos válidos, configurados e simulados tenha sido registrada no MD $MC_CLC_PROG_ORI_AX_MASK.
1: O plano em que a mudança de orientação do sentido de controle deverá ocorrer não foi definido. Provavelmente dois sentidos programados consecutivamente são anti-paralelos.

Reaction: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Modificar MD ou o programa de usinagem

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais. Reinicie o programa.

75019 [Canal %1:] CLC: ID de erro: %2, ângulo %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Erro ID
%3 = Ângulo.

Explanation: A função parcial "Controle em direção programada" do controle de
distância que foi programada com CLC(3) acusa um erro:
ID de erro:
1: O sentido do controle de distância não foi definido. Provavelmente foi programado
[0,0,0] para os 3 eixos simulados, os quais definem os componentes de direção.
No parâmetro "ângulo" é retornado zero.
2: O ângulo máximo permitido entre a orientação da ferramenta de radiação e a direção
de controle programada foi excedido.
O ângulo permitido é ajustado no dado de máquina $MC_CLC_PROG_ORI_MAX_ANGLE.
O ângulo que dispara o alarme é retornado no 3º parâmetro de alarme.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Aumente o ângulo de monitoração ou modifique o programa de usinagem.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75020 [Canal %1:] CLC: Deslocamento de posição no limite inferior %2

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Valor limite

Explanation: A correção de posição gerada pelo movimento de compensação atingiu o limite programado no MD $MC_CLC_SENSOR_LOWER_LIMIT ou programado com CLC_LIM(...,...).
Dependendo do ajuste no bit 0 do MD $MC_CLC_SPECIAL_FEATURE_MASK o seguinte critério de cancelamento se aplica:
Bit 0 = 0: Tecla de cancela
Bit 0 = 1: Tecla de Reset

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças. Não ativar o controle de cancelamento até que a transformação já esteja ativada, ou certificar-se que as condições requeridas relativas a orientação sejam observadas.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

75021 [Canal %1:] CLC: Deslocamento de posição no limite superior %2

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Valor limite

Explanation: A correção de posição gerada pelo movimento de compensação atingiu o limite programado no MD $MC_CLC_SENSOR_UPPER_LIMIT ou programado com CLC_LIM(...,...).
Dependendo do valor do bit 1 do MD $MC_CLC_SPECIAL_FEATURE_MASK os seguintes critérios de cancelamento são ativados:
Bit 1 = 0: Tecla Cancela Alarme
Bit 1 = 1: Reset

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Corrigir o programa de peças. Não ativar o controle de cancelamento até que a transformação já esteja ativada, ou certificar-se que as condições requeridas relativas a orientação sejam observadas.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

75025 [Canal %1:] CLC: Parado porque faz contato com o cabeçote do sensor

Parameters: %1 = Número do canal

Explanation: A monitoração de colisão da ponta do sensor indicou "Sensor deflexionado".
O movimento de retração para o limite superior do deslocamento de posição ($MC_CLC_SENSOR_UPPER_LIMIT) é iniciado usando a máxima velocidade e aceleração disponíveis. A chave de variação de avanço não tem qualquer efeito sobre este movimento. O movimento no percurso é bloqueado simultaneamente.

Reaction: Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: O programa de pecas pode ser reiniciado com PARTIDA NC. O movimento de correção é retornado ao controle de distância.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

75050 [Canal %1:] MCSC: configuração de dados de máquina incorreta. Erro no. %2

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do erro

Explanation: Configuração incorreta no MD $MA_CC_MASTER_AXIS
Erro nº = 2: O eixo informado na mensagem de alarme ou o eixo CC_Master é um fuso.
Erro nº = 4: Acoplamento entre eixo rotativo e eixo linear não permitido.
Erro nº = 8: Eixos acoplados não podem ser trocados entre os canais.

Reaction: Parada do interpretador
Visualização de alarme.

Remedy: Verificar o dado de máquina.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75051 [Canal %1:] MCSC: CC_COPON CC_COPOFF número de bloco %2 código do erro %3

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Número do erro

Explanation: Código do Erro = 1: Argumento incorreto programado
Código do Erro = 10: Um eixo que não está envolvido em um acoplamento definido foi programado em CC_COPON (identificador de eixo)
Código do Erro = 20: Excesso de argumentos programados
Código do Erro = 100: Erro interno
Código do Erro = 200: Erro interno

Reaction: Parada do interpretador
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir programa de peças

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75060 [Canal %1:] MCSC: janela de tolerância excedida no eixo %2

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo

Explanation: A diferença do valor atual da posição entre o eixo CC_Slave indicado na mensagem de alarme e seu respectivo eixo CC_Master está fora da janela de tolerância configurada

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Verificar a janela de tolerância projetada.
Comparar os ajustes dinâmicos dos eixos envolvidos.
Inspecionar a mecânica dos eixos.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75061 [Canal %1:] MCSC: modificação de MD com eixo acoplado %2 ativo

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo

Explanation: Dado de máquina MD 63000 CC_MASTER_AXIS foi alterado quando a acoplamento estava ativo

Reaction: Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Colocar o dado de máquina em seu valor anterior, desligar o acoplamento e introduzir o novo valor. Verificar os componentes mecânicos dos eixos.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75062 [Canal %1:] MCSC: eixos para ser acoplados não estão em repouso, eixo %2

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo

Explanation: Os eixos CC_Master e/ou CC_Slave não estavam em repouso quando o acoplamento foi ativado.

Reaction: Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Introduzir G601 para eixos de avanço ou programe uma parada no processamento (STOPRE) antes do acoplamento com CC_COPON.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75070 [Canal %1:] MCSC: erro no dado de máquina para proteção de colisão eixo %2

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo

Explanation: Dados de máquina incorretos para a proteção de colisão.

Reaction: Parada do interpretador
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir o dado de máquina. Os eixos devem ser ambos rotativos ou lineares.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75071 [Canal %1:] MCSC: monitoração de colisão, eixo %2

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo

Explanation: Uma monitoração de colisão foi acionada, visto que o pré-processamento detectou um valor limite abaixo da distância configurada entre os eixos.

Reaction: Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Remedy: Movimente o eixo fora da área de perigo em modo manual
Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75090 Eixo %1 parado pelo sistema de monitoração de processo externo

Parameters: %1 = Número de eixo
Explanation: Um sistema de monitoração de processo externo parou os eixos, pois uma quebra de ferramenta é esperada ou já ocorreu.
Reaction: O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Remedy: Troque a ferramenta atual, se necessário.
Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75200 [Canal %1:] RCTR: Configuração incorreta do MD, erro no MD: %2

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Nome do MD
Explanation: O seguinte erro foi encontrado na manipulação dos dados de máquina de transformação:
TRAFO6_IRORO: A orientação introduzida no MD TRAFO6_TIRORO_RPY não é possível.
TRAFO6_TFLWP: A orientação introduzida no MD TRAFO6_TFLWP_RPY não é possível.
TRAFO6_TX3P3: A orientação introduzida no MD TRAFO6_TX3P3_RPY não é possível.
TRAFO6_MAIN_LENGTH_AB: O valor introduzido no MD TRAFO6_MAIN_LENGTH_AB é incorreto.
Reaction: Canal não está pronto.
Visualização de alarme.
Remedy: Corrigir dado de máquina
Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

75210 [Canal %1:] RCTR: Número de eixos / associação de eixos incosistente

Parameters: %1 = Número do canal
Explanation: Na seleção de transformação uma atribuição de eixo incorreta foi detectada:
O eixo introduzido no MD TRAFO_AXES_IN_1 não combina com MD TRAFO6_NUM_AXES
Reaction: Parada do interpretador
Visualização de alarme.
Remedy: Corrigir o dado de máquina.
Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75212 [Canal %1:] RCTR: TRAFO_TYPE_ incorreto: Utilizar 4100

Parameters: %1 = Número do canal
Explanation: O tipo de transformação inserido no MD TRAFO_TYPE_x é incorreto
Reaction: Parada do interpretador
Visualização de alarme.
Remedy: TRAFO_TYPE 4100 deve ser utilizado

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75214 [Canal %1:] RCTR: Alteração de MD durante a transformação ativa é inadmissível

Parameters: %1 = Número do canal

Explanation: Tenta-se alterar os dados de máquina de uma transformação ativa através do NEWCONF.
Isto não é permitido, visto que a alteração dos dados de máquina tem efeito direto sobre a atual posição de eixo, que é transformada em tempo real do sistema de coordenadas básico para o sistema de coordenadas da máquina. A alteração dos dados de transformação com a transformação ativa causaria um salto das posições dos eixos.

Reaction: Parada do interpretador
Visualização de alarme.

Remedy: Desativar a transformação através do TRAFOOF, antes dos dados de máquina serem transmitidos através do NEWCONF.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.
Os dados de máquina alterados são ativados com RESET.

75250 [Canal %1:] RCTR: bloco: %2 Parâmetro de ferramenta incorreto no interpretador

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco

Explanation: Na interpretação do bloco foram encontrados parâmetros de ferramenta incorretos

Reaction: Parada do interpretador
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir os parâmetros de ferramenta.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75255 [Canal %1:] RCTR: bloqueio: %2 posição não pode ser alcançada no interpretador

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco

Explanation: No bloco de interpretação uma posição de impossível aproximação foi detectada:

Reaction: Parada do interpretador
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir programa de peças

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75260 [Canal %1:] RCTR: Bloco: %2, parâmetro de ferramenta incorreto durante processamento dos blocos

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco

Explanation: Na edição do bloco foram detectados parâmetros de ferramenta incorretos

Reaction: Parada do interpretador
Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir os parâmetros de ferramenta.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75263 **[canal %1:] RCTR: Bloco: %2, chave fim de curso do eixo %3 %4 violada na preparação de blocos**

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Nome do eixo
%4 = Direção

Explanation: Na preparação do bloco foi detectado que a chave fim de curso de software de um eixo foi ultrapassada (violada)

Reaction: NC Stop com o alarme no final do bloco.
Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir a posição de destino.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75265 **[Canal %1:] RCTR: Bloco: %2, posição não pode ser alcançada durante processamento dos blocos**

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco

Explanation: Na edição do bloco uma posição de impossível aproximação foi detectada:

Reaction: Parada do interpretador
Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir programa de peças

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75270 **[Canal %1:] RCTR: Parâmetro de ferramenta incorreto na interpolação**

Parameters: %1 = Número do canal

Explanation: Na interpolação, parâmetros de ferramenta incorretos foram detectados:

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Corrigir os parâmetros de ferramenta.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75273 **[canal %1:] RCTR: Chave fim de curso de software do eixo %2 %3 violada com a transformação**

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo
%3 = Direção

Explanation: Durante o deslocamento com transformação ativa em modo de operação JOG é detectada uma violação da chave fim de curso de software de um eixo.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Deslocamento em JOG no sentido contrário.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75274 [Canal %1:] RCTR: Extrapolação de velocidade na proximidade do pólo, código de erro %2 valor anterior %3 novo valor %4

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Código de erro
%3 = Valor ant.
%4 = Valor novo

Explanation: Durante o deslocamento com a transformação ativa, próximo ao pólo, principalmente em modo JOG, pode haver uma extrapolação de velocidade dos eixos de máquina envolvidos. Se ocorrer uma extrapolação de velocidade ou de aceleração em um eixo de origem da transformação (Máquina), então será disparado o alarme.
Código de erro:
0 : Salto de posição
1: Extrapolação de velocidade
2: Extrapolação de aceleração
Dependendo se o salto de posição, ocorre com excesso de velocidade ou de aceleração, o valor antigo e novo para posição, velocidade ou aceleração
são emitidos nos terceiro e quarto parâmetros.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Reduzir a velocidade. Evitar o deslocamento em JOG na proximidade do pólo.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75275 [Canal %1:] RCTR: Bloco %2, posição não pode ser alcançada durante interpolação

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco

Explanation: No bloco de interpolação uma posição de impossível aproximação foi detectada:

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Corrigir programa de peças

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75500 [Canal %1:] HSLC: Erro de configuração ID=%2

Parameters: %1 = Número do canal

Explanation: A função CC_FASTON ou CC_FASTON_CONT não pode ser executada, pois a seguinte configuração de MD não está correta:
ID=2: A função de sistema do NCK "Saída de came controlada por temporizador" (veja a descrição do funcionamento "Cames de software, sinais de chave fim de curso (N3)") é configurada simultaneamente com a função HSLC através do dado de máquina MD 10480 $MN_SW_CAM_TIMER_FASTOUT_MASK > 0. Visto que na NCU existe apenas um relógio de Hardware, pode ser utilizada apenas uma das duas funções.
ID=4: A programação do CC_FASTON e do CC_FASTON_CONT requer a memória interna de blocos:
Para a ativação do ciclo de compilação CCHSLC devem ser elevadas as entradas especificadas nos seguintes dados de máquina:
MD 28090 $MC_MM_NUM_CC_BLOCK_ELEMENTS em 1 elemento
MD 28100 $MC_MM_NUM_CC_BLOCK_USER_MEM em 2 [kB]

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Alterar as configurações de MD mencionadas

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75501 [Canal %1:] HSLC: CC_FASTON_CONT com velocidade muito alta

Parameters: %1 = Número do canal

Explanation: A saída de sinal de ativação relativa ao percurso, que foi ativada através de um comando de programa de peça CC_FASTON_CONT(PATH_DISTANCE_ON, PATH_DISTANCE_OFF),

não pode mais emitir corretamente todos os sinais de ativação na atual velocidade.

Causa:

No máximo podem ser emitido um flanco de ativação por ciclo IPO (veja o $MN_IPO_CYCLE_TIME). A velocidade de percurso é muito alta no momento, de modo que em um trecho do percurso PATH_DISTANCE_ON ou PATH_DISTANCE_OFF deve ser emitido mais do que uma mudança de flancos.

Exemplo:

IPO-Takt = 2ms (ciclo de controle de posição = 1ms)

PATH_DISTANCE_ON = 0.667

PATH_DISTANCE_OFF = 0.667

velocidade de percurso máxima sem perdas de flancos de ativação: 20000 mm/min

Se aparecer o alarme 75501, a função salta a emissão de dois flancos de ativação consecutivos. A posição dos demais flancos de ativação não é prejudicada com isso.

Atenção: Se durante a omissão de um sinal permanecer um nível High ou Low do sinal de ativação anterior, será apenas uma mera coincidência.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: - Prolongar os cursos de ativação programados no comando CC_FASTON_CONT

- Programar a velocidade de percurso ou reduzí-la pela chave Override

- Ajustar um ciclo IPO mais curto (somente fabricante de máquinas)

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

75600 [Canal %1:] RESU: configuração incorreta de dado de máquina. Erro no. %2

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do erro

Explanation: Nos dados de máquina da função de rememorização foi detectado o seguinte erro durante a inicialização:

Erro nº = 4 : O dado de máquina $MC_MM_NUM_CC_BLOCK_ELEMENTS ou $MC_MM_NUM_CC_BLOCK_USER_MEM muß deve ser aumentado.

Erro nº = 5 : A memória Heap disponível é insuficiente para ciclos de compilação. Adaptar os dados de máquina $MC_RESU_RING_BUFFER_SIZE, $MC_RESU_SHARE_OF_CC_HEAP_MEM e $MC_MM_NUM_CC_HEAP_MEM.

Erro nº = 6 : Os dads de máquina $MN_ASUP_START_MASK e $MN_ASUP_START_PRIO_LEVEL não foram definidos corretamente.

Erro nº = 11 : Os dados de máquina $MC_AXCONF_GEOAX_NAME_TAB[n], $MN_INTERMEDIATE_POINT_NAME_TAB[n] e $MN_IPO_PARAM_NAME_TAB[n] não foram corretamente configurados para o RESU.

Erro nº = 13 : Com o Bit 1 = 0 do MD $MC_RESU_SPECIAL_FEATURE_MASK especificou-se que o programa de retrocesso cc_resu.mpf seja armazenado na memória de programas de peça DRAM. Porém, não foi solicitada nenhuma memória de programas de peça DRAM através do MD $MN_MM_DRAM_FILE_MEM_SIZE. Solução: Ou definir o MD $MN_MM_DRAM_FILE_MEM_SIZE para um valor diferente de zero ou definir o Bit 1 do MD $MC_RESU_SPECIAL_FEATURE_MASK igual a um.

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Corrigir o dado de máquina.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

75601 [Canal %1:] RESU: Bloco %2 com parâmetro inválido no CC_PREPRE()

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explanation: Os parâmetros válidos na programação do CC_STOPRE(<arg>) são apenas os valores <arg> = -1 0 ou 1

Reaction: Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir programa de peças

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75604 [Canal %1:] RESU: Trajetória de retorno impossível, erro no. %2

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do erro

Explanation: Não é possível o retorno do movimento; O seguinte erro foi detectado:
Erro No. = 1 : O bloco reverso de retorno do movimento é como um bloco programado cc_resu_ini.spf ou cc_resu_end.spf. Não é permitido programar nas sub rotinas cc_resu_ini.spf e cc_resu_end.spf
Erro No. = 2 : Impossível de criar cc_resu.mpf; Memória DRAM é insuficiente.
Erro No. = 4 : A continuação do bloco selecionado provavelmente é um bloco do cc_resu_ini.spf ou cc_resu_end.spf programado com o número do bloco. Não é permitido programar números de blocos nas subrotinas cc_resu_ini.spf e cc_resu_end.spf , pois já possuem um significado interno.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Código de erro = 1 ou 4: Retire todos números de blocos de cc_resu_ini.spf e cc_resu_end.spf e suas subrotinas
Código de erro = 2: Determine um valor maior para o MD $MN_MM_DRAM_FILE_MEM_SIZE.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75605 [Canal %1:] RESU: erro interno, erro no. %2

Parameters: %1 = Número do canal
%2 = Número do erro

Explanation: Com este alarme, o status de erro RESU-interno é mostrado, o qual juntamente com o número de erro transferido fornece a informação da causa e localização do erro.

Reaction: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Se este alarme ocorrer, por favor, entre em contato com a SIEMENS, (HOT LINE)!

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75606 [Canal %1:] RESU: contorno repassável foi diminuído

Parameters: %1 = Número do canal

Explanation: A memória intermediária para procura de bloco está cheia. A capacidade de repasse teve de ser abreviada.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Este alarme não produz efeito na usinagem. Se este alarme ocorrer com freqüência, a razão pode ser eliminada: Ajuste MD $MC_RESU_RING_BUFFER_SIZE, $MC_RESU_SHARE_OF_CC_HEAP_MEM e $MC_MM_NUM_CC_HEAP_MEM.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

75607 [Canal %1:] RESU: resincronismo impossível

Parameters: %1 = Número do canal

Explanation: O ciclo compilado ativado pela procura de bloco foi concluído com um erro. Uma possível causa para este erro pode ser que o controle não esteja rodando no modo correto, p.ex.: JOG-AUTO ao invés de AUTO.

Reaction: Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Comutar o modo de operação para AUTO e ativar o suporte ao repasse novamente.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

75608 [Canal %1:] RESU: limite de memória de NC atingida, RAM tipo %2

Explanation: Um limite de memória foi alcançado na escrita do arquivo cc_resu.mpf .A possível área para trajetória de retorno é curta.

RAM type = 1: Arquivo cc_resu.mpf é criado na área armazenamento de memória (SRAM). Consequentemente a memória de armazenamento é preenchida. Se a área de armazenamento de memória é usada e o alarme 75608 com RAM tipo 1 é apresentado , o alarme de sistema 6500 será apresentado simultaneamente .

RAM tipo = 2: O limite de memória foi atingido na criação do arquivo cc_resu.mpf na memória dinâmica (DRAM memória de programa).

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: RAM tipo = 1: Incremente tamanho do buffer de memória ($MN_MM_USER_MEM_BUFFERED) ou o espaço disponível no buffer de memória, por exemplo descarregando programas não utilizados. Alternativamente o "ring buffer" pode ser decrementado via MD $MC_RESU_RING_BUFFER_SIZE.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

75609 [Canal %1:] RESU: POS eixo não permitido, eixo tipo %2, bloco no. %3

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Eixo tipo

%3 = Número de bloco

Explanation: Um eixo geométrico é deslocado como eixo de posicionamento com o CC_PREPRE ativo. Esta programação não é permitida.

Reaction: Parada do interpretador

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Remedy: De modo a movimentar um eixo geométrico como eixo de posicionamento, RESU precisa ser desligado temporariamente (com CC_PREPRE(0)) ou completamente. De modo a fazer um eixo interno mudar de eixo geométrico para eixo de posicionamento após movimentar, um bloco sem mov. precisa ser programado, se requerido: por exemplo X=IC(0).

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75610 [Canal %1:] RESU: início de ciclo CN impossível atualmente

Explanation: Enquanto RESU está ativo , o NC START não deve ser executado em certas situações .Se mesmo assim o NC START é confirmado , sua execução poderá ser bloqueada e o alarme 75610 será mostrado . Isso se aplica nas seguintes condições:

- No requerimento no trajeto de retorno : NC START é bloqueado quando a trajetória de retorno do programa cc_resu.mpf foi criado e selecionado .

- Após ter o pedido de continuação sob condição de NC STOP : Visto que uma procura de blocos interna ou a ASUP cc_resu_bs_asup.spf está sendo executada.

Reaction: Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Espere completar o procedimento interno atual. Após isso apague o alarme com INÍCIO DE CICLO CN e continue

Programm continuation: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

75611 [Canal %1:] RESU: Bloco %2 A alteração do dado de máquina NEWCONF do RESU não é permitida

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explanation: A alteração dos dados de máquina NEWCONFIG do RESU não é permitida enquanto o RESU estiver ativo ou se o CC_PREPRE(1) estiver programado.

Reaction: Parada do interpretador

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Remedy: Corrigir programa de peças

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75651 [Canal %1:] PROT: Configuração incorreta nº %2

Parameters: %1 = Número do canal

%2 = Número do erro

Explanation: Configuração inválida da proteção de colisão do eixo PROT

Significado dos números dos erros indicados:

1: Os eixos de um par não são do mesmo tipo de eixo (eixo linear/rotativo)

2: Um par de eixo selecionado inclui um eixo não ativado em nenhum canal

8: Na atribuição $MN_CC_PROTECT_PAIRS[n] somente um eixo foi inserido

16: MD $MN_CC_PROTECT_SAFE_DIR[n] ou $MN_CC_PROTECT_OFFSET[n] foi modificado no monitoramento de colisão ativa

32: A diferença atual de posição entre os eixos a serem monitorados é menor do que a janela de monitoramento $MN_CC_PROTECT_WINDOW[n]

64: O eixo é determinado para o canal em que PROT não está ativado

128: Problema relacionado ao acesso de dados da máquina (erro interno)

Reaction: Grupo de modo de operação não está pronto.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Ainda falta

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75652	[canal %1:] PROT: Erro de acesso ao arquivo Trace nº %2
Parameters:	%1 = Número do canal %2 = Número do erro
Explanation:	Arquivo Trace, erro de acesso
Reaction:	Visualização de alarme.
Remedy:	Fechar o arquivo Trace aberto ou liberar espaço na memória
Programm continuation:	Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75653	[Canal %1:] PROT: Proteção contra colisão parou o eixo %2
Parameters:	%1 = Número do canal %2 = Número de eixo
Explanation:	A função da proteção de eixo contra colisão PROT detectou um risco de colisão e parou os eixos críticos.
Reaction:	Sinais da interface são acionados. Visualização de alarme. NC Stop com o alarme.
Remedy:	Afastar eixos em JOG. Se necessário, alterar o programa de peça.
Programm continuation:	Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

HMI-Alarmes

5

120200 Preparação de imagem suprimida, aguarde.

Explanation: O comando está sobrecarregado devido à execução de um programa de peças de forma a que ele não está em condições de manter atuais todos os valores exibidos.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O alarme desaparecerá automaticamente com a eliminação da situação de sobrecarga.

Casso este alarme ocorra repetidamente, o técnico que coloca a máquina em funcionamento tem que tomar medidas correspondentes (p.ex. reduzir a velocidade de ciclo IPO).

Programm continuation: Interno

120400 Os ajustes dos links acíclicos com o acionamento ainda não estão efetivos.%nDesligue/ligue o HMI !

Explanation: Um arquivo transferido do/para o acionamento falhou, devido ao fato de que os ajustes dos links acíclicos com o acionamento apenas é ativado com a reinicialização da HMI.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Desligue/ligue o HMI e repita o processo de acordo com o alarme.

Programm continuation: Interno

120401 SINAMICS: Alteração para o parâmetro %1, valor %2, área %3: %4s timeout!

Parameters: %1 = Número do parâmetro, no qual o valor deve ser escrito.

%2 = Valor a ser escrito.

%3 = Área (Classe do drive object, para o qual a escrita foi endereçada).

%4 = Tempo decorrido sem a confirmação da escrita pelo acionamento.

Explanation: A escrita de um parâmetro do SINAMICS não foi confirmada dentro dos 10 segundos pelo acionamento.

Caso a escrita não seja confirmada dentro dos 10 segundos, o alarme irá disparar novamente.

O período de escrita para a confirmação das alterações é no máximo 130 segundos, p. ex. caso o timeout especificado nos alarmes seja 130 segundos, é considerado que ocorreu alguma falha na escrita. Por outro lado, pode ser considerado que a escrita de dados foi realizada com sucesso apesar do timeout.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Caso o tempo decorrido especificado no alarme for menor que 130 segundos, confirme o alarme, caso contrário desligue/ligue o comando, acionamento e HMI, e repita o processo de acordo com o alarme.

Programm continuation: Interno

120402 Nó%1.Escravo%2: %3: Comissionamento inicial do SINAMICS requerido!

Parameters: %1 = Número de barramento

%2 = Endereço do escravo

%3 = Nome do acionamento afetado.

Explanation: O número do nó do acionamento com o número do nó do endereço do escravo especificado no alarme estão em estado de "Comissionamento inicial".

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Realizar o comissionamento inicial para o acionamento afetado.

Para isto, abra a tela no HMI 'Comissionamento Inicial > Sistema de acionamento > Acionamento, e selecione o acionamento afetado, e siga as instruções do HMI.

Programm continuation: Interno

120403 Nó%1.Escravo%2: %3: Verificar/reconhecer topologia!

Parameters: %1 = Número de barramento
%2 = Endereço do escravo
%3 = Nome do acionamento afetado.

Explanation: O dispositivo de drive com o número de bus e endereço slave especificado no alarme detectou uma divergência ilegal entre a topologia de referência e a topologia atual durante a partida na verificação da topologia do DRIVE-CLiQ.
Por este motivo, o drive foi interrompido durante a partida no estado 'Erro de Topologia'.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: - Verifique a topologia atual e possivelmente a altere de acordo com a topologia de referência.
- Verifique os cabos do DRIVE-CLiQ, se estão quebrados ou com problemas de contato.
- Teste os componentes DRIVE-CLiQ para funcionamento operacional.
Nota:
Em 'Setup > Drive system > Drive devices > Topology', o HMI oferece um diagnóstico adequado (por exemplo comparação de valor atual/referência).

Programm continuation: Interno

120404 Falha no ajuste o link acíclico %1.%nDesligue/ligue, acionamento e HMI.

Parameters: %1 = Nome da conexão

Explanation: Ajustar um link acíclico com o acionamento para transferência de/para este acionamento falhou.
O arquivo não pode ser transferido de/para o acionamento.
O acionamento afetado tem o número do nó de endereço do escravo especificado no nome do link: /DRIVE_<Bus number>_<Slave address>.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Executar as seguintes medições na sequência especificada até que o processo conduzido pelo alarme possa ser repetido com sucesso:
1. Ligue/desligue o comando, acionamentos e HMI, e então repetir o processo de acordo com o alarme.
2. Carregar configurações PROFIBUS (HW Config.) com o mesmo PLC e CP-Subnet-ID no PLC e CP, ligue/desligue o comando e a HMI, e repita o processo de acordo com o alarme.
3. Retornar aos ajustes de fabrica do acionamento afetado, desligue/ligue o comando, acionamentos e HMI, e repita o processo de acordo com o alarme.
4. Com relação ao texto de erro, envie uma Solicitação de Suporte para: http://www.siemens.com/automation/support--request

Programm continuation: Interno

120405 SINAMICS: Atualização de Firmware nos componentes DRIVE-CLiQ em andamento!%nFavor aguardar até que a atualização de firmware seja concluída!

Explanation: A atualização do firmware está sendo feita por pelo menos um componente DRIVE-CLiQ.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Nenhuma exigência.
Favor aguardar até que a atualização de firmware seja concluída.
A conclusão da atualização de firmware é sinalizada pelo alarme 120406.

Programm continuation: Interno

120406 SINAMICS: Atualização de Firmware nos componentes DRIVE-CLiQ concluída! %nDesligar e ligar o sistema de acionamento!

Explanation: Atualização de firmware de todos os componentes DRIVE-CLiQ concluída.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Desligue/ligue o sistema de acionamento incluindo todos os componentes DRIVE-CLiQ.

Programm continuation: Interno

120407 SINAMICS: Leitura para parâmetro %1, área %2: %3 s timeout!

Parameters: %1 = Número de parâmetros os quais os valores foram lidos.

%2 = Área (Classe do drive object, para o qual a escrita foi endereçada).

%3 = Tempo requerido para ler o parâmetro.

Explanation: A leitura dos parâmetros SINAMICS está muito lenta. Podendo tornar a operação do HMI conectado significativamente lenta.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: 1. Reconhecimento do alarme.

2. Verificar a carga do acionamento: O valor de tempo de carga da CPU no parâmetro r9976 para a Control Unit correspondente deve ser menor que 80%.

3. Com relação ao texto de erro, envie uma Solicitação de Suporte para: http://www.siemens.com/automation/support--request

Programm continuation: Interno

120408 O modo operacional de segurança deve ser adaptado pelo menos em um dispositivo de acionamento!

Explanation: O modo operacional de segurança deve ser adaptado pelo menos um dispositivo de acionamento.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O modo de operação segura deve ser adaptado em 'Configuração/Segurança/Adaptar modo SI'.

Programm continuation: Interno

150000 Auto Servo Tuning foi desligado inesperadamente durante sua operação.%nÉ necessário restaurar os dados emitidos na última otimização.

Explanation: O alarme indica que existe um ponto de restauração.

O ponto de restauração permanece congelado em uma plataforma, caso AST seja desligado inesperadamente (por exemplo, em caso de falha de alimentação, falha de comunicação etc.).

A restauração do ponto de restauração ajusta os dados de máquina para os valores anteriores da otimização. Isto garante que a máquina esteja em um estado consistente.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: A restauração de dados deve ser executada do aplicativo Auto Servo Tuning na área de configuração do HMI.

Programm continuation: Interno

150001 Erro durante otimização do Auto Servo: %1

Explanation: A otimização de eixos automática falhou.

O Auto Servo Tuning cancelou a otimização por causa de uma falha.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Solicite o suporte (Support Request) indicando o texto do erro no seguinte endereço: http://www.siemens.com/automation/support-request

Programm continuation: Interno

150002 Erro na biblioteca do AST Kernel: %1

Explanation: A otimização de eixos automática falhou.
O Auto Servo Tuning cancelou a otimização por causa de uma falha.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Solicite o suporte (Support Request) indicando o texto do erro no seguinte endereço: http://www.siemens.com/automation/support-request

Programm continuation: Interno

150003 Otimização do Auto Servo abortou a otimização. Motivo: %1

Explanation: A otimização de eixos automática falhou.
Provavelmente as chamadas de otimização de eixos no programa de peça apresentam algum erro ou estão incompletas.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Verifique o número do erro nos documentos de usuário.
Depois de realizar o processo de debugging, reinicie o programa.

Programm continuation: Interno

150004 A biblioteca do AST Kernel abortou a otimização. Motivo: %1

Explanation: A otimização de eixos automática falhou.
Provavelmente as chamadas de otimização de eixos no programa de peça apresentam algum erro ou estão incompletas.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Verifique o número do erro nos documentos de usuário.
Depois de realizar o processo de debugging, reinicie o programa.

Programm continuation: Interno

150005 O Auto Servo Tuning foi cancelado pelo usuário.

Explanation: A otimização de eixos automática foi cancelada pelo usuário.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O programa de peça deve ser reinicializado

Programm continuation: Interno

150100 Adaptação de níveis de acesso de softkey ativa

Explanation: O alarme sinaliza que o modo de colocação em funcionamento foi ativado para softkeys.
Neste modo, o nível de acesso da softkey pode ser redefinido através de um CLiQue à direita de uma softkey.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O alarme some automaticamente assim que o modo de colocação em funcionamento para softkeys estiver encerrado.

Programm continuation: Interno

150201 A comunicação com %1 falhou

Parameters: %1 = Source-URL do respectivo componente

Explanation: No painel de comando o NC e o PLC estão ligados através de um barramento de comunicação.
O alarme aparece quando a comunicação com estes componentes estiver interrompida.
Em relação a este alarme, todos valores exibidos relacionados com o NC/PLC serão inválidos.
As falhas deste tipo são normais durante a inicialização dos comandos (p. ex. após um reset).

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O alarme desaparecerá automaticamente depois de corrigida a situação de erro.
Caso o alarme mantenha-se presente permanentemente, as causas do erro podem ser muito diferentes. (p. ex. ruptura de cabo, falha na inicialização do NC/PLC, configuração
incorreta de endereços/velocidade de transferência de dados em bauds para um dos participantes do bus, ...).

Programm continuation: Interno

150202 Esperar pela comunicação com %1

Parameters: %1 = Source-URL do respectivo componente

Explanation: No painel de comando o NC e o PLC estão ligados através de um barramento de comunicação.
O alarme aparece quando o MMC é inicializado pela primeira vez e a inicialização do NC/PLC não estiver concluída, ou a comunicação com estes componentes estiver interrompida.
Em relação a este alarme, todos valores exibidos relacionados com o NC/PLC serão inválidos.
As falhas deste tipo são normais durante a inicialização dos comandos (p. ex. após um reset).

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O alarme desaparecerá automaticamente depois de corrigida a situação de erro.
Caso o alarme mantenha-se presente permanentemente, as causas do erro podem ser muito diferentes. (p. ex. ruptura de cabo, falha na inicialização do NC/PLC, configuração incorreta de endereços/velocidade de transferência de dados em bauds para um dos participantes do bus, ...).

Programm continuation: Interno

150204 ----- Partida do registro de alarmes -----

Explanation: O alarme mostra a partida e a reinicialização do registro de alarmes no protocolo de alarmes.
Se o protocolo de alarmes for configurado para ser gravado no sistema de arquivos, então a cada reinicialização será gravado um novo alarme no protocolo. Com isso o alarme separa os diversos intervalos de tempo em que o registro de alarmes estava ativo.
Os carimbos de tempo de chegada e de saída são idênticos e correspondem ao momento da inicialização/reinicialização do registro de alarmes.
O alarme somente pode ser visualizado no protocolo de alarmes.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O alarme não pode e não deve ser deletado, visto que ele somente pode ser visualizado no protocolo de alarmes.

Programm continuation: Interno

150205 %1 %2

Explanation: O alarme mostra os erros encontrados pelo alarme e um servidor de eventos.
O alarme é utilizado universalmente: isso significa que o texto atual aparece nos parâmetros de %1 e %2 e sempre em inglês;
O alarme é visível somente no log do alarme.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O alarme é apagado imediatamente após a configuração e, portanto, somente o log do alarme estará visível.

Programm continuation: Interno

150206 %1 %2

Explanation: O alarme mostra os erros encontrados pelo adaptador do alarme e no servidor de evento.
O alarme é utilizado universalmente: isso significa que o texto atual aparece nos parâmetros %1 e %2 e sempre em inglês.
O alarme é visível somente no log do alarme.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O alarme é apagado imediatamente após a configuração e, portanto, somente o log do alarme estará visível.

Programm continuation: Interno

150207 ----- Tamanho máximo do registro de %1 foi alcançado-----

Parameters: %1 = Tamanho máximo do registro

Explanation: O alarme indica se o registro de alarme, para aquisição de alarme, do gravador de alarme atingiu seu tamanho máximo.
Nenhum outro evento será registrado!

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O alarme não pode e não deve ser deletado, visto que ele somente pode ser visualizado no protocolo de alarmes.

Programm continuation: Interno

150300 %1 está ativo

Explanation: O alarme sinaliza que foi alcançado um estado de energia definido.
Os estados de energia podem ser configurados durante a colocação em funcionamento através da tela de HMI.
As telas de HMI podem ser acessadas através do shortcut "Ctrl+E"

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O alarme some automaticamente assim que o estado de energia alcançado terminar.

Programm continuation: Interno

150301 A versão %1 de HMI Operate exige a versão %2 de software de CNC

Explanation: O alarme sinaliza que a versão de software HMI Operate usada exige outra versão de software de CNC SINUMERIK.
Esta combinação pode resultar em funcionamento defeituoso ou problemas de exibição.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Aplicação da versão de software de CNC SINUMERIK mencionada no alarme.

Programm continuation: Interno

150400 O cartão CF do sistema está quase cheio.

Explanation: O alarme sinaliza que o cartão CF do sistema está quase cheio.
Favor apagar os programas que não são mais necessários no drive local e/ou os dados do cartão CF do sistema.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O alarme desaparece automaticamente assim que for disponibilizado espaço de memória suficiente.

Programm continuation: Interno

150401 '%1' : Uma nova seleção de '%2' no canal '%3' não é possível

Parameters: %1 = Nome da NCU para a qual deve ser feita a nova seleção.
%2 = Nome de programa com especificação de caminho.
%3 = Número de canal para a nova seleção.

Explanation: O programa não pôde ser selecionado automaticamente na NCU para o canal para ser executado externamente.
Controlar se o canal está em estado reset e se o programa está presente/disponível.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O alarme desaparece automaticamente assim que o programa é selecionado na NCU para o canal para ser executado externamente.

Programm continuation: Interno

150402 A memória temporária para o drive local está quase cheia

Explanation: O alarme indica se o drive local está quase cheio.
Favor excluir os programas que não são mais necessários do drive local.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O alarme desaparece automaticamente assim que for disponibilizado espaço de memória suficiente.

Programm continuation: Interno

150403 A memória do usuário definida no cartão CF foi excedida, consultar visor MD HMI_MEM_LIMIT_USER

Explanation: O alarme indica que a memória do usuário definida no visor MD HMI_MEM_LIMIT_USER está cheia.
Deletar dados que não são mais necessários do cartão CF.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O alarme desaparece automaticamente assim que for disponibilizado espaço de memória suficiente.

Programm continuation: Interno

150404 A memória do fabricante disponível no cartão CF foi excedida, consultar visor MD HMI_MEM_LIMIT_USER

Explanation: O alarme indica que a memória do fabricante disponível definido no visor MD HMI_MEM_LIMIT_USER está cheio.
Deletar dados que não são mais necessários da área do fabricante do cartão CF.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O alarme desaparece automaticamente assim que for disponibilizado espaço de memória suficiente.

Programm continuation: Interno

150410 Ação impossível. Opção não configurada: %1

Explanation: A funcionalidade só pode ser executada se a opção correspondente estiver configurada.
Na área de operação "Setup", configure (HSK) "Licenses", (VSK) "All options"

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O alarme desaparece quando a opção é configurada e o HMI é reiniciado

Programm continuation: Interno

SINAMICS-Alarmes

6

All objects: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

201000 <location>Erro interno de software

Message value: Módulo: %1, linha: %2

Drive object: All objects

Reaction: OFF2

Acknowledge: POWER ON

Cause: Ocorreu um erro interno de software.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Remedy:
- Avaliar buffer de falha (r0945).
- executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- se solicitado, verificar os dados na memória não volátil (p. ex., cartão de memória).
- atualizar o firmware para a última versão.
- contatar o Hotline.
- substituir a Control Unit.

201001 <location>Exceção FloatingPoint

Message value: %1

Drive object: All objects

Reaction: OFF2

Acknowledge: POWER ON

Cause: Ocorreu uma exceção em uma operação com o tipo de dado FloatingPoint.
O erro pode ser provocado pelo sistema básico ou por uma aplicação OA (p. ex. FBLOCKS, DCC).
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.
Nota:
Outras informações sobre esta falha podem ser consultadas no r9999.
r9999[0]: Número de falha
r9999[1]: Contador de programas no momento em que ocorreu a exceção.
r9999[2]: Causa para a exceção no FloatingPoint.
Bit 0 = 1: Operação inválida
Bit 1 = 1: Divisão por zero
Bit 2 = 1: Overflow
Bit 3 = 1: Underflow
Bit 4 = 1: Resultado impreciso

Remedy:
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
- Controlar a configuração e os sinais dos módulos no FBLOCKS.
- Controlar a configuração e os sinais dos planos no DCC.
- Atualizar o Firmware com a versão mais recente.
- Contatar a Hotline.

201002 <location>Erro interno de software

Message value: %1
Drive object: All objects
Reaction: OFF2
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: Ocorreu um erro interno de software.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
Remedy: - Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Atualizar a versão de Firmware.
- Contatar a Hotline.

201003 <location>Atraso de reconhecimento no acesso à memória

Message value: %1
Drive object: All objects
Reaction: OFF2
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: Acesso a uma área da memória que não retorna nenhum "READY".
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
Remedy: - Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Contatar a Hotline.

201004 <location>Erro interno de software

Message value: %1
Drive object: All objects
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Ocorreu um erro interno de software.
Valor de falha (r0949, hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
Remedy: - Ler parâmetro de diagnóstico (r9999).
- Contatar a Hotline.
See also: r9999

201005 <location>Download do firmware para componente DRIVE-CLiQ não obteve sucesso

Message value: Número do componente: %1, causa da falha: %2
Drive object: All objects
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Não é possível fazer download do firmware para um componente DRIVE-CLiQ.
Falha (r0949, representação hexadecimal):
yyxxxx hex: yy = número componente, xxxx = causa da falha
xxxx = 000B hex = 11 dec:
Componente DRIVE-CLiQ detectou um erro checksum.
xxxx = 000F hex = 15 dec:
O componente DRIVE-CLiQ não aceita conteúdo do firmware.
xxxx = 0012 hex = 18 dec:
Versão de firmware é muito antiga e não é aceita pelo componente.
xxxx = 0013 hex = 19 dec:
Versão de firmware não é adequada para a versão do hardware do componente.
xxxx = 0065 hex = 101 dec:
Após várias tentativas de comunicação, sem resposta do componente DRIVE-CLiQ.
xxxx = 008B hex = 139 dec:
Inicialmente, um novo boot loader é carregado (deve ser repetido após POWER ON).
xxxx = 008C hex = 140 dec:
O firmware do componente DRIVE-CLiQ não está disponível no cartão de memória.
xxxx = 008D hex = 141 dec:
Foi sinalizado um tamanho do arquivo de firmware inconsistente. O download do firmware foi causado por uma perda de conexão do firmware. Isto pode ocorrer durante o download /reset do projeto, por exemplo, no caso de haver Control Unit com SINAMICS integrado.
xxxx = 008F hex = 143 dec:
O componente não foi alterado para o modo de download de firmware. Não foi possível apagar o firmware existente.
xxxx = 0090 hex = 144 dec:
Quando foi feito download da verificação do firmware (checksum), foi detectado falha no componente. É possível que o arquivo no cartão de memória esteja com defeito.
xxxx = 0091 hex = 145 dec:
Verificação do firmware carregado (checksum) não foi finalizada pelo componente no tempo apropriado.
xxxx = 009C hex = 156 dec:
Componente com o número especificado não está disponível (p7828).
xxxx = Valores adicionais:
Apenas para diagnóstico Siemens.

Remedy: - Verificar o número de componente selecionado (p7828).
- Verificar a fiação DRIVE-CLiQ.
- Salvar o arquivo de Firmware adequado para o download no diretório "/siemens/sinamics/code/sac/".
- Utilizar um componente com versão de hardware adequada.
- Repetir o download do Firmware após um novo POWER ON do componente DRIVE-CLiQ. Um download automático do Firmware é realizado eventualmente em função do p7826.

201006 <location>Atualização de Firmware no componente DRIVE-CLiQ necessária

Message value: Número do componente: %1

Drive object: All objects

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A atualização do Firmware de um componente DRIVE-CLiQ é necessária, pois no componente não existe um Firmware ou versão de Firmware adequado para a operação com a Control Unit.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Número de componente do componente DRIVE-CLiQ.

Remedy: Atualização de Firmware com o software de colocação em funcionamento:
No navegador de projetos, em "Configuração" do respectivo dispositivo de drive, pode-se ler a versão do Firmware de todos componentes na página "Vista geral das versões" e ser realizada uma atualização do Firmware.
Atualização de Firmware através de parâmetros:
- Incorporar o número de componente do valor de alarme e registrar no p7828.
- Iniciar download de Firmware com p7829 = 1.

201007 <location>POWER ON no componente DRIVE-CLiQ necessário

Message value: Número do componente: %1
Drive object: All objects
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: É necessário um novo POWER ON de um componente DRIVE-CLiQ (p. ex. por causa de uma atualização do Firmware).
Valor de alerta (r2124, interpretar como decimal):
Número de componente do componente DRIVE-CLiQ.
Nota:
Com o número de componente = 1 é necessário um POWER ON da Control Unit.
Remedy: - Desligue a alimentação de energia do componente DRIVE-CLiQ especificado e ligue novamente.
- Para SINUMERIK, o auto-funcionamento é inibido. Neste caso um POWER ON é exibido para todos os componentes e o auto-funcionamento deve ser reiniciado.

201009 <location>Control Unit: Sobretemperatura do módulo de controle

Message value: -
Drive object: All objects
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: A temperatura (r0037[0]) no módulo de controle (Control Unit) excedeu o valor limite estabelecido.
Remedy: - Verificar a entrada de ar da Control Unit.
- Verificar o ventilador da Control Unit
Nota:
O alarme desaparece automaticamente quando voltar a um valor abaixo do valor limite.

201010 <location>Tipo de drive desconhecido

Message value: %1
Drive object: All objects
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: Um tipo de acionamento desconhecido foi encontrado.
Falha (r0949, valor em decimal):
Número de drive object (referente ao p0101, p0107).
Remedy: - Substituir o Power Module.
- Fazer um POWER ON (desligar e ligar) para todos os componentes.
- Atualizar o firmware para uma versão mais atual.
- Entrar em contato com o Hotline.

201011 <location>Download cancelado

Message value: %1
Drive object: All objects
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: O download do projeto foi cancelado.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
1: O download do projeto foi encerrado pelo usuário antes do tempo.
2: O cabo de comunicação foi interrompido (p. ex. ruptura de cabo, cabo desconectado).
3: O download do projeto foi encerrado antecipadamente pelo software de colocação em funcionamento (p. ex. STARTER, SCOUT).
100: Versões diferentes entre versão de Firmware e arquivos de projeto que foram carregados ao carregar no sistema de arquivos "Download do cartão de memória".
Nota:
A reação a um download cancelado é o estado "Primeira colocação em funcionamento".

Remedy: - verifique o cabo de comunicação.
- execute o download do projeto novamente.
- inicialize a partir de arquivos salvos anteriormente (desligar/ligar ou p0976).
- ao carregar no sistema de arquivo (download do cartão de memória), utilize uma versão compatível.

201012 <location>Erro de conversão do projeto

Message value: %1

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2 (NENHUM)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Durante a conversão do projeto de uma versão de firmware mais antiga, ocorreu um grave erro.
A Identificação de falha (r0949, valor em decimal).
Atenção:
Com o valor de erro 600, o seguinte aplica:
A temperatura não é mais avaliada pela unidade de potência, mas é avaliado pelo encoder.
Atenção:
Monitoração da temperatura do motor não é mais assegurada

Remedy: Verificar o parâmetro informado no valor de falha e corrigir a configuração de acordo.
Para o valor de falha = 600:
O parâmetro p0600 deve ser configurado para os valores 1, 2 ou 3 de acordo com a associação da interpretação interna do encoder com a interface do encoder.
O valor 1 significa: A interpretação interna do encoder é associada à interface de encoder 1 através do p0187.
O valor 2 significa: A interpretação interna do encoder é associada à interface de encoder 2 através do p0188.
O valor 3 significa: A interpretação interna do encoder é associada à interface de encoder 3 através do p0189.
- Eventualmente a interpretação interna do encoder deve ser associada com uma interface de encoder correspondente através dos parâmetros p0187, p0188 e p0189.
- Atualizar o Firmware com a versão mais recente, se necessário.

201013 <location>CU: Duração de operação do ventilador alcançada ou excedida

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A duração máxima de operação do ventilador na Control Unit foi alcançada ou até excedida.
Valor de advertência (r2124, interpretar como decimal):
0: A duração máxima de operação do ventilador é alcançada em 500 horas.
1: A duração máxima de operação do ventilador foi excedida (50000 horas).

Remedy: Substituir o ventilador da Control Unit e resetar o contador de horas de operação para 0 (p3961 = 0).

201015 <location>Erro interno de software

Message value: %1

Drive object: All objects

Reaction: OFF2

Acknowledge: POWER ON

Cause: Ocorreu um erro interno de software.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Remedy: - Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Atualizar a versão de Firmware.
- Contatar a Hotline.

201016 <location>Trocado o Firmware.

Message value: %1

Drive object: All objects

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Ao menos um arquivo de firmware no diretório foi ilegalmente modificado na memória não-volátil (cartão de memória/ memória do dispositivo) com relação à versão no envio à fábrica.
Alarme (r2124, representação decimall):
0: Checksum de um arquivo está incorreto.
1: Arquivo faltante.
2: Muitos arquivos.
3: Versão incorreta de firmware.
4: Checksum incorreto do arquivo de backup.

Remedy: Para a memória não-volátil para o firmware (cartão de memória/memória do dispositivo), restabeleça a condição original de fábrica.
Nota:
O arquivo envolvido pode ser lido pelo parâmetro r9925.
O status de verificação do firmware é exibido utilizando r9926.
See also: r9925, r9926

201017 <location>Listas de componentes alteradas

Message value: %1

Drive object: All objects

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: No diretório /SIEMENS/SINAMICS/DATA ou no diretório /ADDON/SINAMICS/DATA do cartão de memória existe um arquivo fornecido de fábrica que não deve ser alterado. Neste diretório não é permitida nenhuma alteração.
Valor de advertência (r2124, interpretar como decimal):
zyx dec: x = Problema, y = Diretório, z = Nome do arquivo
x = 1: Arquivo inexistente.
x = 2: A versão de Firmware não é compatível com a versão de software.
x = 3: O checksum do arquivo não confere.
y = 0: Diretório /SIEMENS/SINAMICS/DATA/
y = 1: Diretório /ADDON/SINAMICS/DATA/
z = 0: Arquivo MOTARM.ACX
z = 1: Arquivo MOTSRM.ACX
z = 2: Arquivo MOTSLM.ACX
z = 3: Arquivo ENCDATA.ACX
z = 4: Arquivo FILTDATA.ACX
z = 5: Datei BRKDATA.ACX
z = 6: Arquivo DAT_BEAR.ACX
z = 7: Arquivo CFG_BEAR.ACX
z = 8: Arquivo ENC_GEAR.ACX

Remedy: Restabelecer para o arquivo afetado no cartão de memória a condição original como fornecida de fábrica.

201018 <location>O boot foi interrompido várias vezes

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM

Acknowledge: POWER ON

Cause: O boot do módulo foi interrompido diversas vezes. Consequentemente, o módulo inicializa-se com a configuração da fábrica.
Motivos possíveis para boot ser interrompido:
- fornecimento de energia interrompido.
- Falha da CPU.
- parametrização inválida.

Remedy: - execute POWER ON (power off/on). Após a ligação, o módulo reinicializa a partir da parametrização válida (se disponível).
- restaure a parametrização válida.
Exemplos:
a) Execute uma primeira colocação em funcionamento, salve, execute um POWER ON (desligar/ligar).
b) Carregue outro backup de parâmetro válido (p. ex., do cartão de memória), salve, execute um POWER ON (desligar/ligar).
Nota:
Caso a situação de falha for repetida, então esta falha é novamente emitida após vários boots interrompidos.

201019 <location>Escrevendo para a mídia removível sem sucesso

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Sem sucesso no acesso para escrita para a mídia removível

Remedy: Remova e verifique a mídia removível. Depois inicialize o backup de dados novamente.

201020 <location>A gravação no RAM disk falhou

Message value: -

Drive object: All objects

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Falha no acesso de gravação ao disco RM interno.

Remedy: Adapte o tamanho do arquivo para o diário de bordo do sistema para o disco RAM interno (p9930).
See also: p9930

201023 <location>Parada de execução do programa. (interno)

Message value: %1

Drive object: All objects

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Ocorreu parada de execução interna do software
Valor do erro (r0949, valor em decimal):
Somente para diagnóstico interno da Siemens

Remedy: - Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Atualizar a versão de Firmware.
- Contatar a Hotline.

201030 <location>Falha no sinal de vida no comando mestre

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF1 (NENHUM, OFF2)
Servo: OFF3 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, STOP2)
Vector: OFF3 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, STOP2)
Hla: OFF3 (NENHUM, OFF1, OFF2, STOP2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Com o comando PC mestre ativo não foi recebido nenhum sinal de vida durante o período de monitoração.
O comando mestre foi novamente retornado para a interconexão BICO ativa.

Remedy: Aumentar o tempo de monitoração no PC ou, se necessário, desativar a monitoração totalmente.
Com o software de colocação em funcionamento o tempo de monitoração é configurado da seguinte forma:
<Acionamento> -> Colocação em funcionamento -> Painel de comando -> Botão "Buscar comando mestre" -> Aparece uma janela onde se ajusta o tempo de monitoração em milissegundos.
Atenção:
O tempo de monitoração deve ser ajustado o menor possível. Um tempo de monitoração alto significa uma reação tardia em uma falha de comunicação!

201031 <location>Falha de sinal de funcionamento para AOP OFF in REMOTE

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF1 (NENHUM, OFF2)
Servo: OFF3 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, STOP2)
Vector: OFF3 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, STOP2)
Hla: OFF3 (NENHUM, OFF1, OFF2, STOP2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Com o "OFF in REMOTE" no modo ativo, nenhum sinal de funcionamento foi recebido dentro de 3 segundos.

Remedy: - Confira a conexão do cabo de dados na interface serial para a Control Unit (CU) e painel de operação.
- Confira o cabo de dados entre a Control Unit (CU) e o painel de operação.

201032 <location>ACS: todos os parâmetros devem ser salvos

Message value: %1
Drive object: All objects
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Os parâmetros de um drive objeto individual foram salvos (p0971 = 1), apesar de ainda não haver nenhum backup de todos os parâmetros do drive do sistema.
Os parâmetros específicos dos objetos salvos não serão carregados na próxima iniciação do sistema.
Para a iniciação de sistema com êxito, todos os parâmetros devem ter o backup completo.
Alarme (r2124, representante decimal):
Somente para diagnóstico interno de erros da Siemens.
See also: p0971
Remedy: Salve todos os parâmetros (p0977 = 1 ou "copy RAM to ROM" [copie RAM par ROM])
See also: p0977

201033 <location>Comutação de unidades: Valor de parâmetro de referência inválido

Message value: Parâmetro: %1
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: Para uma comutação de unidades na respectiva apresentação nenhum parâmetro necessário de referência poderá ser igual a 0.0.
Valor de falha (r0949, parâmetro):
Parâmetro de referência, cujo valor é 0.0.
See also: p0349, p0505, p0595
Remedy: Definir o valor do parâmetro de referência diferente de 0.0.
See also: p0304, p0305, p0310, p0596, p2000, p2001, p2002, p2003, r2004

201034 <location>Comutação de unidades: Cálculo dos valores de parâm. falhou após a alteração do valor de referência

Message value: Parâmetro: %1
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: A alteração de um parâmetro de referência fez com que em um parâmetro envolvido do valor ajustado na apresentação não pudesse ser recalculado. A alteração foi descartada e o valor de parâmetro original restabelecido.
Valor de falha (r0949, parâmetro):
Parâmetro cujo valor não pôde ser recalculado.
See also: p0304, p0305, p0310, p0596, p2000, p2001, p2002, p2003, r2004
Remedy: - Selecionar o valor do parâmetro de referência de modo que o parâmetro envolvido da apresentação possa ser calculado.
- Configurar a unidade tecnológica (p0595) antes da alteração do parâmetro de referência p0596 para p0595 = 1.
See also: p0304, p0305, p0310, p0596, p2000, p2001, p2002, p2003, r2004

201035 <location>ACX: Arquivo de backup de parâmetro corrompido

Message value: %1
Drive object: All objects

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Quando a Control Unit é iniciada, nenhum grupo completo de dados foi encontrado nos arquivos de backup dos parâmetros. A última vez em que a parametrização foi salva não foi completamente realizada.
É possível que o backup tenha sido interrompido por desligar ou retirar o cartão de memória.
Alarme (r2124, representante hexadecimall):
ddccbbaa hex:
aa = 01 hex:
A inicialização foi executada sem o backup de dados. O drive está na configuração de fábrica.
aa = 02 hex:
O último registro de dados de backup disponível foi carregado. A parametrização deve ser verificada. É recomendado que seja feito novamente o download da parametrização.
dd, cc, bb:
Somente para diagnóstico interno de erros da Siemens.
See also: p0971, p0977

Remedy: - Faça o download do projeto novamente com o software de funcionamento.
- salve todos os parâmetros (p0977 = 1 ou "copy RAM to ROM")
See also: p0977

201036 <location>ACX: Falta o arquivo de back-up dos parâmetros

Message value: %1

Drive object: All objects

Reaction: Infeed: NENHUM (OFF2)
Servo: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)
Vector: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)
Hla: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Durante o carregamento da parametrização do dispositivo, um arquivo de backup de parâmetro PSxxxyyy.ACX associado ao drive objeto não pode ser encontrado.
Falha (r0949, representante hexadecimall):
Byte 1: yyy no nome do arquivoPSxxxyyy.ACX
yyy = 000 --> consistência do arquivo de backup
yyy = 001 ... 062 --> número de drive objeto
yyy = 099 --> arquivo de backup de parâmetro PROFIBUS
Byte 2 ,3, 4:
Somente para diagnóstico interno de erros da Siemens.

Remedy: Se você salvou os dados do projeto usando o programa de comissionamento, faça um novo download para o seu projeto.
Salve usando a função "Copy RAM to ROM" ou com p0977 = 1
Isto significa que os arquivos de parâmetro são completamente escritos novamente na memória não volátil.
Nota:
Se não foi feito um backup dos dados do projeto, então, um novo primeiro comissionamento é necessário.

201038 <location>ACX: O carregamento do arquivo de backup de parâmetros falhou

Message value: %1

Drive object: All objects

Reaction: Infeed: NENHUM (OFF2)
Servo: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)
Vector: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)
Hla: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Ocorreu um erro ao carregar os arquivos PSxxxyyy.ACX ou PTxxxyyy.ACX de uma memória não-volátil.
Falha (r0949, representante hexadecimall):
Byte 1: yyy no nome do arquivo PSxxxyyy.ACX
yyy = 000 --> consistência do arquivo de backup
yyy = 001 ... 062 --> número de drive objeto
yyy = 099 --> arquivo de backup do parâmetro PROFIBUS
Byte 2:
255: tipo de drive objeto incorreto.
254: Sem êxito na comparação de topologia -> o tipo de drive objeto não pode ser identificado.
As razões podem ser:
- Tipo de componente incorreto na topologia real
- O componente não existe na topologia real
- Componente não ativo.
Valores adicionais:
Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.
Byte 4, 3:
Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Remedy: - Se você salvou os dados do projeto utilizando o software de funcionamento, faça o download do projeto novamente. Salve utilizando a função "Copy RAM to ROM" ou com p0977 = 1 para que os arquivos de parâmetro sejam totalmente gravados novamente na memória não-volátil.
- substitua o cartão de memória ou a Control Unit.
Re byte 2 = 255:
- Corrija o tipo de drive objeto (consulte p0107).

201039 <location>ACX: A gravação do arquivo de back-up de parâmetros falhou

Message value: %1

Drive object: All objects

Reaction: Infeed: NENHUM (OFF2)
Servo: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)
Vector: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)
Hla: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Sem êxito ao gravar pelo menos um arquivo de backup de parâmetro PSxxxyyy.*** na memória não-volátil.
- No diretório /USER/SINAMICS/DATA/ pelo menos um arquivo de backup de parâmetro PSxxxyyy.*** tem o atributo "arquivo somente para leitura" e não pode ser substituído.
- Não há espaço de memória suficiente disponível.
- A memória não-volátil está com falhas e não pode ser gravada
Falha (r0949, representante hexadecimall):
dcba hex
a = yyy nos nomes de arquivo PSxxxyyy.***
a = 000 --> consistência do arquivo de backup
a = 001 ... 062 --> número de drive objeto
a = 070 --> FEPROM.BIN
a = 080 --> DEL4BOOT.TXT
a = 099 --> arquivo de backup de parâmetro PROFIBUS
b = xxx nos nomes do arquivo PSxxxyyy.***
b = 000 --> dados salvos iniciados com p0977 = 1 ou p0971 = 1
b = 010 --> dados salvos com p0977 = 10
b = 011 --> dados salvos com p0977 = 11
b = 012 --> dados salvos com p0977 = 12
d, c:
Somente para diagnóstico interno das Siemens.

Remedy: - confira o atributo de arquivo dos arquivos (PSxxxyyy.***, CAxxxyyy.***, CCxxxyyy.***) e, se preciso for, altere de "read only" para "writeable".
- Checar o espaço livre na memória não volátil. Aproximadamente 80Kbyte de espaço livre de memória é requerido para todo Drive Object do sistema.
- Substitua o cartão de memória ou a Control Unit.

201040 <location>É necessário salvar parâmetros e POWER ON

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL

Reaction: OFF2

Acknowledge: POWER ON

Cause: No sistema de acionamentos foi alterado um parâmetro que requer o salvamento dos parâmetros e uma nova inicialização.

Remedy: - salve os parâmetros (p0971, p0977).
- realize um POWER ON (desligar/ligar) para todos os componentes.

Então:
- transfira os dados da unidade de drive (software de funcionamento).

201040 <location>É necessário salvar parâmetros e POWER ON

Message value: -

Drive object: VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: POWER ON

Cause: Um parâmetro foi modificado no sistema de acionamentos, o que significa que é necessário salvar os parâmetros e reiniciá-lo.

Exemplos:
- p1810.2 (wobulação da frequência de pulso) e p1802 (modulação de borda)
- p1750.5 (modo de controle de malha fechada PMSM até f=0Hz com injeção de sinal HF)

Remedy: - salve os parâmetros (p0971, p0977).
- realize um POWER ON para todos os componentes (ative a Control Unit com ou após as unidades de força).

Ao modificar a modulação de borda p1750.5 ou p1810.2, um reinício de advertência é suficiente (p0009 = 30, p0976 = 3).

Então:
- transfira os dados da unidade de drive (software de funcionamento).

201041 <location>É necessário salvar os parâmetros

Message value: %1

Drive object: All objects

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Na inicialização foram detectados arquivos corrompidos ou perdidos no cartão CompactFlash.

Identificação de falha (r0949, valor em decimal):

1: O arquivo fonte não permite ser aberto.

2: O arquivo fonte não permite ser lido.

3: O diretório de destino não permite ser criado.

4: O arquivo de destino não permite ser criado/aberto.

5: O diretório de destino não permite ser gravado.

Outros valores:

Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Remedy: - Salvamento dos parâmetros.
- Carregar novamente o projeto no Drive Unit.
- Atualização de Firmware.
- Se necessário, substituir a Control Unit e/ou o cartão CompactFlash.

201042 <location>Erro de parâmetro durante download de projeto

Message value: Parâmetro: %1, Índice: %2, causa da falha: %3

Drive object: All objects

Reaction: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Vector: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Hla: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Foi detectado um erro durante o download de um projeto utilizando o software comissionamento(p. ex. um valor de parâmetro incorreto).

Para os parâmetros indicados foi detectada uma violação por excesso dos limites dinâmicos que, eventualmente, dependem de outros parâmetros.

Falha (r0949, representante hexadecimall):

ccbbaaaa hex

aaaa = Parâmetro

bb = Índice

cc = Causa do erro/falha

0: Número de parâmetro inadmissível.

1: Valor de parâmetro inalterável.

2: Os limites de valor inferior e superior foram excedidos.

3: Subíndice incorreto.

4: Nenhum array, nenhum subíndice.

5: Tipo de dado incorreto.

6: Nenhuma definição permitida (somente resetamento).

7: Elemento de descrição inalterável.

9: Dados de descrição inexistentes.

11: Nenhuma prioridade operacional.

15: Nenhum array de texto disponível.

17: Pedido não pode ser executado por causa do estado operacional.

20: Valor inadmissível.

21: Resposta muito extensa.

22: Endereço de parâmetro inadmissível.

23: Formato inadmissível.

24: Número de valores inconsistente.

25: O drive objeto não existe.

101: Momentaneamente desativado.

104: Valor inadmissível.

107: Sem permissão para acesso de gravação no controlador habilitado.

108: Unidade desconhecida.

109: Acesso de gravação somente em estado de colocação em funcionamento para Encoder (p0010 = 4).

110: Acesso de gravação somente em estado de colocação em funcionamento para Motor (p0010 = 3).

111: Acesso de gravação somente em estado de colocação em funcionamento para Módulo de potência (p0010 = 2).

112: Acesso de gravação somente em colocação em funcionamento rápido (p0010 = 1).

113: Acesso de gravação somente em estado "Pronto" (p0010 = 0).

114: Acesso de gravação somente em estado de colocação em funcionamento para Reset do parâmetro (p0010 = 30).

115: Acesso de gravação somente em estado de colocação em funcionamento para Safety Integrated (p0010 = 95).

116: Acesso de gravação somente em estado de colocação em funcionamento para Aplicação tecnológicas/Unidades (p0010 = 5).

117: Acesso de gravação somente em estado de colocação em funcionamento (p0010 diferente de 0).

118: Acesso de gravação somente em estado de colocação em funcionamento para Download (p0010 = 29).

119: O parâmetro não pode ser gravado em processo de download.

120: Acesso de gravação somente em estado de colocação em funcionamento para Configuração da base de drive (dispositivo: p0009 = 3).

121: Acesso de gravação somente em estado de colocação em funcionamento para Tipo de drive (dispositivo: p0009 = 2).

122: Acesso de gravação somente em estado de colocação em funcionamento para Configuração da base do grupo de dados (dispositivo: p0009 = 4).

123: Acesso de gravação somente em estado de colocação em funcionamento para Configuração dos dispositivos (dispositivo: p0009 = 1).

124: Acesso de gravação somente em estado de colocação em funcionamento para Download dos dispositivos (dispositivo: p0009 = 29).

125: Acesso de gravação somente em estado de colocação em funcionamento para Reset de parâmetros dos dispositivos (dispositivo: p0009 = 30).

126: Acesso de gravação somente em estado de colocação em funcionamento para Dispositivo pronto para operar (dispositivo: p0009 = 0).

127: Acesso de gravação somente em estado de colocação em funcionamento para Dispositivo (dispositivo: p0009 diferente de 0).

129: O parâmetro não pode ser gravado em processo de download.

130: A transferência do comando mestre foi bloqueada pela entrada de binector p0806.

131: A interligação BICO desejada é impossível, pois a saída BICO não retorna o valor float.

132: Interligação BICO livre bloqueada pelo p0922.

133: Método de acesso não definido.

200: Abaixo dos valores válidos.

201: Acima dos valores válidos.

202: Não pode ser acessado pelo Basic Operator Panel (BOP).

203: Não pode ser lido pelo Basic Operator Panel (BOP).

204: Acesso de gravação não permitido.

Remedy: - Registrar o valor correto no parâmetro indicado.
- Definir o parâmetro que restringe os limites do parâmetro indicado.

201043 <location>Erro grave durante download de projeto

Message value: Causa da falha: %1

Drive object: All objects

Reaction: Infeed: OFF2 (OFF1)
Servo: OFF2 (OFF1, OFF3)
Vector: OFF2 (OFF1, OFF3)
Hla: OFF2 (OFF1, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Foi detectado um erro grave durante o download do projeto utilizando o software de colocação em funcionamento.
Falha (r0949, representação decimall):
1: Não é possível a mudança do status do dispositivo para o Download do Dispositivo (drive objeto ON?).
2: Número de drive objeto incorreto.
3: Um drive objeto que foi apagado é apagado novamente
4: Remoção de um drive objeto já registrado para a geração.
5: Remoção de um drive objeto que não existe.
6: Geração de um drive objeto não-deletado já existente.
7: Restauração de um drive objeto já registrado para a geração.
8: Número máximo de drive objetos que podem ser gerados em excesso.
9: Erro ao gerar um drive objeto do dispositivo.
10: Erro ao gerar os parâmetros de topologia nominal (p9902 e p9903)
11: Erro ao gerar um drive objeto (componente global).
12: Erro ao gerar um drive objeto (componente de drive).
13: Tipo de drive objeto desconhecido.
14: O status do drive não pode ser modificado para "pronto para operação" (r0947 e r0949).
15: O status do drive não pode ser modificado para o download do drive.
16: O status do dispositivo não pode ser modificado "pronto para a operação".
17: Não é possível fazer o download da topologia. A fiação do componente deve ser verificada de acordo com as diversas mensagens/sinais.
18: Um novo download só será possível se as configurações de fábrica forem restabelecidas para a unidade de drive.
19: O slot para o módulo opcional foi configurado diversas vezes (por exemplo, CAN e COMM BOARD)
20: A configuração está inconsistente (por exemplo, CAN para Control Unit; no entanto, nenhum CAN foi configurado para os drive objetos A_INF, SERVO ou VECTOR).
21: Erro ao aceitar os parâmetros de download.
22: Erro de download interno de software.
Valores adicionais: somente para o diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Remedy: - utilize a versão atual do software de funcionamento.
- modifique o projeto offline e realize um novo download (por exemplo, comparação de números de drive objetos, motor, encoder, unidade de potência no projeto offline e no drive).
- modifique o status do drive (é um drive em rotação ou há uma mensagem/sinal?).
- anote cuidadosamente qualquer outra mensagem/sinais e remova as causas.
- inicie a partir de arquivos salvos anteriormente (desligue/ligue ou p0976).

201044 <location>CU: Mensagem escrita incorretamente.

Message value: %1
Drive object: All objects
Reaction: OFF2
Acknowledge: POWER ON
Cause: Um erro foi detectado quando carregava a descrição dos dados salvos na memória não volátil.
Remedy: Substituir a memória ou Control Unit.

201045 <location>CU: Dados de configuração inválido

Message value: %1
Drive object: All objects
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Foi detectado um erro na avaliação dos arquivos de parâmetro PSxxxyyy.ACX, PTxxxyyy.ACX, CAxxxyyy.ACX, ou CCxxxyyy.ACX salvos na memória não-volátil. Em razão disso, sob certas circunstâncias, não foi possível aceitar diversos valores de parâmetros salvos. Consulte também de r9406 a r9408.
Alarme (r2124, representante hexadecimall):
Somente para o diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Remedy: - Verifique os parâmetros exibidos em de r9406 a r9408 e os conecte se necessário.
- Restabeleça a configuração de fábrica utilizando (p0976 = 1) e recarregue o projeto no acionamento.
Então, salve a parametrização em STARTER utilizando a função "Copiar RAM par ROM" ou com p0977 = 1. Este substitui os arquivos de parâmetro incorreto na memória não-volátil - e o alarme é removido.

201049 <location>CU: Não é possível de escrever no arquivo

Message value: %1
Drive object: All objects
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: A gravação em um arquivo protegido contra gravação não é possível (PSxxxxxx.acx). O pedido de gravação foi cancelado.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Núm. de drive object.
Remedy: Verificar se o atributo "write protected" tenha sido habilitado para os arquivos na memória não volátil em .../USER/SINAMICS/DATA/...
Quando necessário, remover a proteção de escrita e salvar novamente (ex: ajustar p0977 para 1).

201050 <location>Cartão de memória e o dispositivo incompatíveis

Message value: -
Drive object: All objects
Reaction: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Vector: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Hla: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: O cartão de memória e o tipo de dispositivo são incompatíveis entre si (p. ex. um cartão de memória para SINAMICS S está conectado no SINAMICS G).
Remedy: - Inserir cartão de memória compatível.
- Utilizar Control Unit ou módulo de potência compatível.

201054 <location>CU: Limite de sistema excedido

Message value: %1
Drive object: All objects
Reaction: OFF2
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: Foi detectada pelo menos uma sobrecarga de sistema.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
1: Carga do tempo de processamento excessiva (r9976[1]).
5: Carga do tempo de processamento excessiva (r9976[5]).
Nota:
Enquanto este erro estiver presente, não será possível salvar os parâmetros (p0971, p0977).
See also: r9976

Remedy: Para o valor de falha = 1, 5:
- Reduzir a carga de tempo de processamento do acionamento (r9976[1] e r9976[5]) para abaixo de 100 %.
- Verificar os tempos de amostragem e corrigir de acordo (p0115, p0799, p4099).
- Desativar módulos de função.
- Desativar drive objects.
- Retirar drive objects da topologia nominal.
- Observar as regras de topologia do DRIVE-CLiQ e, se necessário, alterar a topologia DRIVE-CLiQ.

Com o emprego do Drive Control Chart (DCC) e de blocos de função livres (FBLOCKS) aplica-se o seguinte:
- A carga de tempo de processamento dos diversos grupos de execução em um drive object pode ser interpretada no r21005 (DCC) e no r20005 (FBLOCKS).
- Se necessário, alterar a associação do grupo de execução (p21000, p20000) de modo que o tempo de amostragem seja aumentado (r21001, r20001).
- Se necessário, reduzir a quantidade de módulos (DCC) e de blocos de função (FBLOCKS) processados ciclicamente.

201055 <location>CU: Erro interno (SUNO da porta e aplicação não idêntica)

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM150, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Todos os aplicativos que operam com os escravos a pelo menos uma porta devem ser derivados do mesmo ciclo de relógio SYNO.
O primeiro aplicativo cujo registro (logon) conecta um escravo a uma porta define o ciclo de relógio SYNO utilizado como base para a porta.
Falha (r0949, representante hexadecimall):
ID de Método.
Nota:
Somente para o diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Remedy: Contatar a Hotline.

201056 <location>CU: Erro interno (ciclo de relógio do grupo de parâmetro já diferentemente determinado)

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM150, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: O grupo de parâmetro solicitado (IREG, NREG, ...) já está sendo utilizado em um ciclo de relógio diferente.
Falha (r0949, representante hexadecimall):
ID de Método.
Nota:
Somente para o diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Remedy: Contatar a Hotline.

201057 <location>CU: Erro interno (tipo DRIVE-CLiQ diferente para o escravo)

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM150, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: O tipo DRIVE-CLiQ solicitado (hps_ps, hps_enc, ...) foi especificado diferentemente para o mesmo componente escravo.
Falha (r0949, representante hexadecimall):
ID de Método.
Nota:
Somente para o diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Remedy: Contatar a Hotline.

201058 <location>CU: Erro interno (falta de escravo na topologia)

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM150, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: O componente escravo solicitado não existe na topologia.
Falha (r0949, representante hexadecimall):
ID de Método.
Nota:
Somente para o diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Remedy: Contatar a Hotline.

201059 <location>CU: Erro interno (a porta não existe)

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM150, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: O objeto de porta determinado de acordo com a topologia do componente escravo solicitado não existe.
Falha (r0949, representante hexadecimall):
ID de Método.
Nota:
Somente para o diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Remedy: Contatar a Hotline.

201060 <location>CU: Erro interno (grupo de parâmetro não disponível)

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM150, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: O grupo de parâmetro solicitado (IREG, NREG, ...) não é exibido por este tipo de escravo.
Falha (r0949, representante hexadecimall):
ID de Método.
Nota:
Somente para o diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Remedy: Contatar a Hotline.

201061 <location>CU: Erro interno (aplicativo desconhecido)

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM150, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: Um aplicativo não registrado com TSM foi tentado ao registrador com registerSlaves ().
A causa pode ser um registro de TSM sem êxito ou uma sequência incorreta de registro. É sempre necessário fazer o login no TSM antes que registerSlaves () possa ser utilizado.
Falha (r0949, representante hexadecimall):
ID de Método.
Nota:
Somente para o diagnóstico de falhas interno da Siemens.
Remedy: Contatar a Hotline.

201063 <location>CU: Erro interno (PDM)

Message value: %1
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM150, TM41, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: Ocorreu um erro interno de software.
Falha (r0949, representante hexadecimall):
ID de Método.
Nota:
Somente para o diagnóstico de falhas interno da Siemens.
Remedy: Contatar a Hotline.

201064 <location>CU: Erro interno (CRC)

Message value: -
Drive object: All objects
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Erro CRC na memória de programa da Control Unit
Remedy: - Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Atualizar a versão de Firmware.
- Contatar a Hotline.

201068 <location>CU: Dados de overflow da memória

Message value: %1
Drive object: All objects
Reaction: OFF2
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: A utilização para a área de memória de dados está sobrecarregada.
Falha (r0949, representante binário):
Bit 0 = 1: Memória de dados alta velocidade 1 sobrecarregada.
Bit 1 = 1: Memória de dados alta velocidade 2 sobrecarregada.
Bit 2 = 1: Memória de dados alta velocidade 3 sobrecarregada.
Bit 3 = 1: Memória de dados alta velocidade 4 sobrecarregada.
Remedy: - Desativar o módulo de função.
- Desativar o drive object.
- Remover o drive object da topologia desejada.

201069 <location>Backup de parâmetros e dispositivo incompatíveis entre si

Message value: -

Drive object: All objects

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O backup de parâmetro no cartão de memória e a unidade de drive não são compatíveis.
O módulo se inicia com a configuração de fábrica.
Exemplo:
Os aparelhos A e B não são compatíveis e um cartão de memória com o backup de parâmetro para o dispositivo A é inserido no dispositivo B.

Remedy: - Colocar um cartão de memória com backup de parâmetros compatível e executar o POWER ON.
- Colocar um cartão de memória sem backup de parâmetros e executar o POWER ON.
- Executar o backup dos parâmetros (p0977 = 1).

201070 <location>Projeto/firmware está sendo descarregado no cartão de memória

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Uma atualização (download de projeto/firmware) foi iniciada no cartão de memória.
Enquanto esta falha se apresenta, a atualização correspondente toma lugar com verificações plausíveis e consistentes. Depois, dependendo da opção de comando, uma nova iniciação (reset) para a Control Unit é iniciada.
Cuidado:
Durante a atualização e enquanto esta falha estiver presente, não é permitido desligar a Control Unit.
Se a operação for interrompida, isso pode danificar o sistema de arquivo no cartão de memória. O mesmo não funcionará de modo apropriado e deve ser consertado.

Remedy: Não necessário.
A falha desaparece automaticamente após finalização da atualização.

201072 <location>Cartão de memória restaurado da cópia de backup

Message value: -

Drive object: All objects

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: A Control Unit foi desativada enquanto se gravava no cartão de memória. Esta é a razão pela qual a divisão visível tornou-se defeituosa.
Após a ativação, os dados da divisão não-visível (cópia do backup) são gravados na divisão visível.

Remedy: Verifique se o firmware e a parametrização estão atualizados.

201073 <location>POWER ON necessária para a cópia de backup no cartão de memória

Message value: -

Drive object: All objects

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Um atributo de parâmetro na partição visível do cartão de memória foi modificado.
Para que a cópia de backup no cartão de memória seja atualizada na partição não-visível, é necessário executar um POWER ON ou reiniciar o hardware (p0972) na Control Unit.
Nota:
É possível que um novo POWER ON seja solicitado através deste alarme (por exemplo, após salvar com p0971 = 1).

Remedy: - execute um POWER ON (desligue/ligue) para a Control Unit.
- reinicialize o hardware (botão RESET, p0972).

201099 <location>Janela de tolerância do tempo de sincronização foi descartada

Message value: -
Drive object: All objects
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: O tempo mestre, saiu da janela de tolerância selecionada para sincronização de tempo.
See also: p3109
Remedy: Selecionar um intervalo de re-sincronização menor, para que o desvio de sincronização entre o tempo mestre e o sistema de acionamento ainda esteja dentro da janela de tolerância.
See also: r3108

201104 <location>CU: Não desligar. Sistema de arquivo sendo otimizado.

Message value: -
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: O sistema de arquivos está sendo otimizado na memória não volátil da Control Unit. Este processo pode levar alguns minutos.
Observar:
A Control Unit não deve ser desligada durante a otimização, pois pode causar perda de dados de usuário.
Remedy: Manter a Control Unit ligada durante a otimização.
Nota:
O alarme desaparece automaticamente uma vez que a otimização do sistema é completada.

201105 <location>CU: Memória insuficiente

Message value: %1
Drive object: All objects
Reaction: OFF1
Acknowledge: POWER ON
Cause: Nesta Control Unit foi configurado um número excessivo de funções (p. ex. muitos acionamentos, módulos de função, blocos de dados, aplicações OA, módulos, etc.).
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
Remedy: - Alterar a configuração nesta Control Unit (ex: menos acionamentos, módulos de função, dados de ajuste, aplicações OA, blocos, etc).
- Utilizar uma Control Unit adicional.

201106 <location>CU: Memória insuficiente

Message value: %1
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM150, TM41, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: Não já espaço de memória suficiente disponível.
Remedy: Nenhum necessário.

201107 <location>CU: O salvamento no cartão de memória falhou

Message value: %1
Drive object: All objects
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: Não é possível ser realizado com sucesso o salvamento de dados na memória não volátil.
- A memória não volátil está com defeito.
- Espaço insuficiente na memória não volátil.
Valor de falha (r0949, representação decimal):
Apenas para diagnóstico interno da Siemens.
Remedy:
- Tentar novamente o salvamento.
- Substituir o cartão de memória ou Control Unit.

201110 <location>CU: Mais do que um SINAMICS G em uma Control Unit

Message value: %1
Drive object: All objects
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: Mais do que um módulo de potência do tipo SINAMICS G com a Control Unit.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Número do segundo acionamento com módulo de potência do tipo SINAMICS G.
Remedy: Somente é permitida a operação de um drive do tipo SINAMICS G.

201111 <location>CU: Operação misturada não permitido do Drive Unit.

Message value: %1
Drive object: All objects
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: Operação ilegal de vários Drive Units em uma Control Unit.
- SINAMICS S junto com SINAMICS G
- SINAMICS S junto com SINAMICS S Valor ou Combinação.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal)
Número do primeiro Drive Object com um tipo de unidade de potência diferente.
Remedy: Operar dispositivos de potência de um tipo de drive em uma Control Unit.

201112 <location>Control Unit: Módulo de potência não permitido

Message value: %1
Drive object: All objects
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: A unidade de potência conectada não pode ser utilizada junto com esta Control Unit.
Falha (r0949, representação decimall):
1: Unidade de potência não é suportada (por exemplo, PM240).
2: Unidade de potência DC/AC conectada ao CU310 não é permitido.
3: A unidade de potência (S120M) não permitida para o controle de vetor.
Remedy: Substituir o módulo de potência não permitido por um componente permitido.

201120 <location>Inicialização da fixação falhou

Message value: %1

Drive object: All objects
Reaction: OFF1 (OFF2)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Cause: Durante a inicialização das funções de fixação ocorreu um erro interno de software.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
Remedy: - Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Atualizar a versão de Firmware.
- Contatar a Hotline.
- Substituir a Control Unit.

201122 <location>A freqüência na entrada do apalpador de medição é muito alta

Message value: %1
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR
Reaction: OFF1 (OFF2)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: A frequência de pulsos na entrada do probe está muito alta.
Falha (r0949, valor em decimal):
1: DI/DO 9 (X122.8/X132.2)
2: DI/DO 10 (X122.10/X132.3)
4: DI/DO 11 (X122.11/X132.4)
8: DI/DO 13 (X132.8)
16: DI/DO 14 (X132.10)
32: DI/DO 15 (X132.11)
64: DI/DO 8 (X122.7/X132.1)
128: DI/DO 12 (X132.7)
Remedy: Reduzir a freqüência dos pulsos na entrada do apalpador de medição

201122 <location>A freqüência na entrada do apalpador de medição é muito alta

Message value: %1
Drive object: CU_NX_840
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: A frequência dos pulsos na entrada de apalpador de medição é muito alta.
Falha (r0949, representação decimall):
1: DI/DO 9 (X122.8)
2: DI/DO 10 (X122.10)
4: DI/DO 11 (X122.11)
64: DI/DO 8 (X122.7)
Remedy: Reduzir a freqüência dos pulsos na entrada do apalpador de medição

201122 <location>A freqüência na entrada do apalpador de medição é muito alta

Message value: %1
Drive object: SERVO_ATI, VETOR_ATI
Reaction: OFF1 (OFF2)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: A frequência de pulsos na entrada do apalpador de medição é muito alta.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
1: DI/DO 9 (X122.8)
2: DI/DO 10 (X122.10)
4: DI/DO 11 (X122.11)
64: DI/DO 8 (X122.7)
Remedy: Reduzir a freqüência dos pulsos na entrada do apalpador de medição

201123 <location>A unidade de potência não suporta as entradas/saídas digitais

Message value: -
Drive object: SERVO, SERVO_840
Reaction: OFF1 (OFF2)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: A unidade de potência não suporta o módulo de função "entradas/saídas digitais" ativadas
Remedy: Desative o módulo de função.

201150 <location>CU: O número de instâncias de um tipo de drive object foi excedido

Message value: Tipo de drive object : %1, número permitido: %2, número atual: %3
Drive object: All objects
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: O número máximo de instâncias permitido para um tipo de drive objeto foi excedido.
Tipo de drive objeto:
Tipo de drive objeto (p0107), para o número máximo permitido de instâncias que foi excedido.
Número permitido:
Número máximo permitido de instâncias para este tipo de drive objeto.
Número real:
Número real de instâncias para este tipo de drive objeto.
Nota relacionada ao valor da mensagem:
As informações individuais são codificadas conforme segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
ddccbbaa hex: aa = tipo de drive, bb = número limitado, cc = número real, dd = nenhum significado
Remedy: - Desligar o dispositivo.
- Restringir o número de instâncias de um tipo de drive object com a redução adequada de componentes conectados.
- Executar novamente a colocação em funcionamento.

201151 <location>CU: Número do drive object de categoria excedida.

Message value: Categoria do drive object: %1, número permitido: %2, número atual: %3
Drive object: All objects
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: O número máximo de instâncias permitido dos drive objetos de uma categoria foi excedido.
Categoria de drive objeto:
Categoria de drive objeto, para o número máximo permitido de instâncias que foi excedido.
Número permitido:
Número máximo permitido de instâncias para esta categoria de drive objeto.
Número real:
Número real de instâncias para esta categoria de drive objeto.
Nota relacionada ao valor da mensagem:
As informações individuais são codificadas conforme segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
ddccbbaa hex: aa = tipo de drive, bb = número limitado, cc = número real, dd = nenhum significado

Remedy: - Desligue a unidade.
- Número apropriadamente restrito de drive objects de categoria específica que é reduzido a inserção de números de componentes.
- re-comissionamento da unidade.

201152 <location>CU: Constelação de tipos de objeto de acionamento inválida

Message value: -
Drive object: All objects
Reaction: NENHUM
Acknowledge: POWER ON
Cause: A operação simultânea dos tipos de objeto de acionamento SERVO, VECTOR e HLA não é possível.
Em uma Control Unit é possível operar até 2 desses tipos de objeto de acionamento.
Remedy: - Desligar o dispositivo.
- Limitar o uso de no máximo 2 tipos de objeto de acionamento SERVO, VECTOR e HLA.
- Executar novamente o comissionamento.

201200 <location>CU: Erro interno de software no gerenciamento de intervalo de tempos

Message value: %1
Drive object: All objects
Reaction: OFF2
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Cause: Ocorreu um erro no gerenciamento de intervalos de tempo.
Eventualmente os tempos de amostragem foram configurados de maneira incompatível.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
998:
Foram definidos intervalos de tempo em demasia pelo OA (p. ex. DCC).
999:
Foram definidos intervalos de tempo em demasia pelo sistema básico. Eventualmente foi configurado um número tempos de amostragem diferentes exagerado.
Outros valores:
Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.
Remedy: - Controlar a configuração dos tempos de amostragem (p0112, p0115, p4099, p9500, p9511).
- Contatar a Hotline.

201205 <location>CU: Timeout

Message value: %1
Drive object: All objects
Reaction: OFF2
Acknowledge: POWER ON
Cause: O tempo de processamento para a atual topologia é insuficiente.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
Remedy: - Reduzir o número de drives.
- Aumentar os tempos de amostragem.

201221 <location>CU: Ciclo básico muito pequeno

Message value: %1
Drive object: All objects
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: O controle em malha fechada /monitoração não pode manter seu ciclo previsto.
O tempo de funcionamento do controle em malha fechada/monitoração é muito longo para o ciclo previsto, ou o tempo de processamento restante no sistema é insuficiente para o controle em malha fechada/monitoração.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
Remedy: Aumentar o ciclo básico da comunicação DRIVE-CLiQ.
See also: p0112

201222 <location>CU: Ciclo básico muito baixo (tempo de cálculo para comunicação não disponível)

Message value: %1
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM150, TM41, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: O corte no tempo não foi definido, que preenche os requerimentos.
A porta não pode ser operada corretamente como um ciclo de relógio cíclico alternativo que não pode ser mantido.
Falha (r0949, representante hexadecimall):
ID de Método
Nota:
Somente para o diagnóstico de falhas interno da Siemens.
Remedy: Contatar a Hotline.

201223 <location>CU: Tempo de amostragem inconsistente

Message value: %1
Drive object: All objects
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM

Cause: Ao modificar o tempo de amostragem (p0115[0], p0799 ou p4099), a inconsistência entre os ciclos de relógio foi identificada.

Valor (r2124, representação decimall):

1: Valor menor do que o valor mínimo.

2: Valor maior do que o valor máximo.

3: Valor não é um múltiplo de 1,25µs.

4: Valor incompatível à operação PROFIBUS síncrona de ciclo de relógio.

5: Valor não é múltiplo de 125 µs.

6: Valor não é múltiplo de 250 µs.

7: Valor não é múltiplo de 375 µs.

8: Valor não é múltiplo de 400 µs.

10: Restrição especial para o drive objeto violado.

20: Em um SERVO com tempo de amostragem de 62,5 µs, pelo menos dois drive objetos ou um drive objeto de um outro tipo de SERVO foram/foi conectados à mesma linha DRIVE-CLiQ (é permitido no máximo dois objetos tipos SERVO).

21: O valor pode ser múltiplo do tempo de amostragem do controlador de corrente de um servo ou vetorial no sistema (por exemplo, para TB30, os valores de todos os índices devem ser considerados).

30: Valor menor que 31,25 µs.

31: Valor menor que 62,5 µs (31,25 µs não é suportado para SMC10, SMC30, SMI10 e Motor Module Duplo).

32: Valor menor que 125 µs.

33: Valor menor que 250µs.

40: Nós foram identificados na linha DRIVE-CLiQ cujo maior denominador comum do tempo de amostragem é menor de 125 µs. Além disso, nenhum dos nós tem um tempo de amostragem menor que 125 µs.

41: Uma unidade de chassis na linha DRIVE-CLiQ foi identificada como um nó. Além disso, o maior denominador comum dos tempo de amostragem dos nós conectados à linha é menor de 250 µs.

42: Um Módulo de Linha Ativa foi identificado na linha DRIVE-CLiQ como um nó. Além disso, o maior denominador comum dos tempos de amostragem de todos os nós conectados à linha é menor que 125 µs.

43: Um Módulo de Detector de Tensão (VSM) foi identificado na linha DRIVE-CLiQ como um nó. Além disso, o maior denominador comum dos tempos de amostragem de todos os nós conectados à linha não é igual ao tempo de amostragem do controlador de corrente do drive objeto do VSM.

44: O maior denominador comum dos tempos de amostragem dos componentes conectados à linha DRIVE-CLiQ não é o mesmo para todos os componentes deste drive objeto (por exemplo, existem componentes de linhas DRIVE-CLiQ diferentes dos quais os maiores denominadores comum são gerados).

45: Uma unidade de chassis paralela foi identificada na linha DRIVE-CLiQ como um nó. Além disso, o maior denominador comum dos tempos de amostragem de todos os nós conectados à linha é menor que 162,5 µs ou 187,5 µs (para uma conexão paralela 2 ou 3 x).

46: Um nó foi identificado na linha DRIVE-CLiQ cujo tempo de amostragem não é um múltiplo menor de tempo de amostragem nesta linha.

52:Os nós foram identificados na linha DRIVE-CLiQ cujo maior denominador comum dos tempos de amostragem é menor que 31,25 µs.

54: Os nós foram identificados na linha DRIVE-CLiQ cujo maior denominador comum dos tempos de amostragem é menor que 62,5 µs.

56: Os nós foram identificados na linha DRIVE-CLiQ cujo maior denominador comum dos tempos de amostragem é menor que 125 µs.

58: Os nós foram identificados na linha DRIVE-CLiQ cujo maior denominador comum dos tempos de amostragem é menor que 250 µs.

99: Inconsistência além dos drive objetos detectados.

116: Ciclo recomendado em r0116[0...1].

Nota geral:

As regras de topologia devem ser anotadas na conexão de DRIVE-CLiQ (consulte a documentação de produto apropriado).

Os parâmetros de tempos de amostragem podem também ser modificados com cálculos automáticos.

Exemplo do maior denominador comum: 125 µs, 125 µs, 62,5 µs --> 62,5 µs

Remedy: - Verificar os cabos DRIVE-CLiQ.

- Ajustar tempos de amostragem válidos.

See also: p0115, p0799, p4099

201224 <location>CU: Freqüência de pulsos inconsistente

Message value: %1

Drive object: All objects

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Ao alterar a freqüência mínima de pulsos (p0113) foi constatada uma inconsistência entre as freqüências de pulsos.
Alarme (r2124, representação decimall):
1: Valor menor que o valor mínimo.
2: Valor maior que o valor máximo.
3: O tempo de amostragem resultante não é um múltiplo de 1,25 µs.
4: Valor incompatível com o modo PROFIBUS síncrono com o ciclo.
10: Restrição especial do drive objeto violada.
99: Foi detectada inconsistência além do drive objeto.
116: Ciclo recomendado no r0116[0...1].

Remedy: Ajustar freqüência de pulsos válida.
See also: p0113

201250 <location>CU: Dados Read-Only do EEPROM da Control Unit incorretos

Message value: %1

Drive object: All objects

Reaction: NENHUM (OFF2)

Acknowledge: POWER ON

Cause: Erro durante a leitura dos dados Read-Only do EEPROM na Control Unit.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Remedy: - Executar POWER ON.
- Substituir a Control Unit.

201251 <location>CU: Dados Leitura-Escrita do EEPROM da Control Unit incorretos

Message value: %1

Drive object: All objects

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Erro durante a leitura dos dados Read-Write do EEPROM na Control Unit.
Valor de alarme(r2124, interpretar decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Remedy: Para o valor de advertência r2124 < 256 vale:
- Executar POWER ON.
- Substituir a Control Unit.

Para o valor de advertência r2124 >= 256 vale:
- Apagar a memória de falhas do drive object com esta advertência (p0952 = 0).
- Como alternativa, apagar a memória de falhas de todos drive objects (p2147 = 1).
- Substituir a Control Unit.

201255 <location>CU: Opção leitura de dados incorretos da EEPROM

Message value: %1

Drive object: All objects

Reaction: NENHUM (OFF2)

Acknowledge: POWER ON

Cause: Erro durante a leitura dos dados Read-Only do EEPROM no Option Board.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
Remedy: - Executar POWER ON.
- Substituir a Control Unit.

201256 <location>CU: Dados read-write incorretos do EEPROM do Option Board

Message value: %1
Drive object: All objects
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Erro durante a leitura dos dados Read-Write do EEPROM no Option Board.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
Remedy: - Executar POWER ON.
- Substituir a Control Unit.

201257 <location>CU: Versão de firmware desatualizada

Message value: %1
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF2
Acknowledge: POWER ON
Cause: O firmware da Control Unit é muito antigo.
Falha (r0949, representante hexadecimall):
bbbbbbaa hex: aa = componente incompatível
aa = 01 hex = 1 dec:
Firmware utilizado não suporta a Control Unit.
aa = 02 hex = 2 dec:
Firmware utilizado não suporta a Control Unit.
aa = 03 hex = 3 dec:
Firmware utilizado não suporta o Módulo de Potência.
aa = 04 hex = 4 dec:
Firmware utilizado não suporta a Control Unit.
Remedy: Para valor de falha = 1, 2, 4:
- Atualize o firmware da Control Unit.
Para falha = 3:
- Atualize o firmware da Control Unit.
- Substitua o Módulo de Potência por um componente compatível.

201260 <location>Software não liberado

Message value: -
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: Infeed: OFF1
Servo: OFF3
Vector: OFF3
Hla: OFF3
Acknowledge: POWER ON

Cause: O tempo de execução do software (RT-SW) não liberado.
Remedy: Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

201275 <location>Erro na descrição de hardware

Message value: %1
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: Infeed: OFF2
Servo: OFF3
Vector: OFF3
Hla: OFF3
Acknowledge: POWER ON
Cause: Ocorreu um erro durante o acesso ao arquivo de descrição de hardware no cartão CompactFlash.
Diretório e nome de arquivo: ADDON/SINAMICS/DATA/HW_DESC/014/DESC0000.ACX
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
22: Arquivo não encontrado.
24: Erro de acesso de leitura do arquivo.
26: Erro de formato.
28: Erro de versão.
30: Erro interno do ACX-Reader.
40: Erro de conteúdo.
45: Descrição de hardware inconsistente.
60: Inconsistência: Quantidade de Power Stack Adapters (PSA).
61: Inconsistência: Quantidade de Sensor Module Cabinets (SMC).
62: Inconsistência: Quantidade de Voltage Sensing Modules (VSM).
63: Inconsistência: Quantidade de Terminal Modules (TM).
64: Inconsistência: Quantidade de Terminal Boards (TB).
Remedy: Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

201276 <location>Descrição de hardware não é totalmente compatível

Message value: %1
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: O arquivo de descrição de hardware contém mais dados do que o Firmware precisa.
Remedy: Nenhum necessário.

201302 <location>Erro no Trace de componentes

Message value: %1
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM

Cause: Um erro ocorreu no Trace de componentes.
A mensagem aparece nos seguintes casos:
- Carregar dados do Trace (p7792 = 1).
- Alterar as configurações de fábrica (p7790, p7791) em caso de faltar a propriedade "Trace de componentes" (r0193.1 = 0).
Valor de alarme (r2124, interpretar como decimal):
1: O componente DRIVE-CLiQ não suporta o Trace de componentes (r0193.1 = 0).
101: Os dados do Trace 1 não podem ser lidos.
102: Os dados do Trace 2 não podem ser lidos.
103: Os dados do Trace 3 não podem ser lidos.
104: Os dados do Trace 4 não podem ser lidos.
105: Os dados do Trace 5 não podem ser lidos.

Remedy: Sobre o valor de alarme = 1:
Atualizar o Firmware do componente DRIVE-CLiQ em questão.

201303 <location>O componente não suporta a função solicitada

Message value: %1

Drive object: All objects

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Uma das funções solicitadas pela Control Unit não é suportada por um componente DRIVE-CLiQ.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
1: O componente não oferece suporte para a desativação.
101: O Motor Module não suporta nenhum curto-circuito da armadura interna.
102: O Motor Module não suporta a desativação.
201: O Sensor Module não suporta nenhuma inversão de valores reais (p0410.0 = 1) com o emprego de um sensor Hall (p0404.6 = 1) para a comutação.
202: O Sensor Module não suporta estacionado/ não estacionado.
203: O Sensor Module não suporta a desativação.
204: O Firmware deste Terminal Module 15 (TM15) não suporta a aplicação TM15DI/DO.
205: O Sensor Module não suporta a interpretação de temperatura selecionada (r0458).
206: O Firmware deste Terminal Module TM41/TM31/TM15 indica um Firmware muito antigo. A atualização do Firmware é imprescindível para uma operação isenta de falhas.
207: O módulo de potência com esta versão de hardware não oferece suporte para a operação a uma tensão de conexão dos dispositivos menor que 380 V.
208: O Sensor Module não suporta a desativação da comutação com marca zero (através do p0430.23).
211: O Sensor Module não suporta o encoder de uma pista (r0459.10).
212: O Sensor Module não suporta os sensores LVDT (p4677.0).
213: O Sensor Module não suporta o tipo de curva característica (p4662).

Remedy: Atualizar o Firmware do respectivo componente DRIVE-CLiQ.
Para o valor de falha = 205:
Verificar os parâmetros p0600 e p0601 e corrigir de acordo.
Para o valor de falha = 207:
Substituir o módulo de potência ou, se necessário, aumentar o ajuste de tensão de conexão dos dispositivos (p0210).
Para o valor de falha = 208:
Controlar o parâmetro p0430.23 e resetar, se necessário.

201304 <location>A versão de Firmware do componente DRIVE-CLiQ não é atual

Message value: %1

Drive object: All objects

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Na memória não volátil contém uma versão mais recente de firmware que é um componente conectado na rede DRIVE--CLiQ
Valor do Alarme (r2124, valor em decimal):
O número do componente envolvido na rede DRIVE-CLiQ.
Remedy: Realizar a atualização do Firmware (p7828, p7829 e software de colocação em funcionamento).

201305 <location>Topologia: Falta número de componente

Message value: %1
Drive object: All objects
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: O número de componente da topologia não foi parametrizado (p0121 (para módulo de potência, veja o p0107), p0131 (para servoacionamentos e acionamentos vetoriais, veja o p0107), p0141, p0151, p0161).
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Número de conjunto de dados.
Nota:
A falha também ocorre com a configuração de encoders (p0187 ... p0189) para os quais não existe nenhum número de componente.
Neste caso, o valor de falha contém o número do conjunto de dados do acionamento mais 100 * número do encoder (p. ex. 3xx, se nenhum número de componente foi registrado no p0141 para o encoder 3 (p0189)).
See also: p0121, p0131, p0141, p0142, p0151, p0161, p0185, p0186, p0187, p0188, p0189
Remedy: - Inserir o número de componente que falta.
- Se necessário, remover o componente e reiniciar o comissionamento.
See also: p0121, p0131, p0141, p0142, p0151, p0161, p0185, p0186, p0187, p0188, p0189

201306 <location>Atualização de Firmware no componente DRIVE-CLiQ em andamento

Message value: %1
Drive object: All objects
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: A atualização do Firmware de pelo menos um componente DRIVE-CLiQ está ativa.
Valor de advertência (r2124, interpretar decimal):
Número de componente do componente DRIVE-CLiQ.
Remedy: Nenhum necessário.
Este alarme desaparece automaticamente após a conclusão da atualização do Firmware.

201314 <location>Topologia: O componente não pode estar presente

Message value: %1, na %2, %3, conexão: %4
Drive object: All objects
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Está selecionado um componente como "desativado ou ausente", mas este componente ainda continua na topologia.
Valor do alarme(r2124, interpretar como hexadecimal):
ddccbbaa hex:
aa = número de componente
bb = classe de componente do componente
cc = número de conexão
Nota:
A classe de componente e o número de conexão estão descritos no F01375.

Remedy: - Remover o respectivo componente.
- Alterar a configuração "desativar e não disponível".
Nota:
O software de colocação em funcionamento eventualmente oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).
See also: p0105, p0125, p0145, p0155, p0165

201315 <location>drive object não está pronto para operação

Message value: -
Drive object: All objects
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: No respectivo drive object ativo falta pelo menos um componente ativado.
Nota:
Todos demais drive objects, ativos e prontos para operar, podem encontrar-se em estado "RUN".
Remedy: O alarme desaparece automaticamente com os seguintes tratamentos:
- Desativar o respectivo drive object (p0105 = 0).
- Desativar o respectivo componente (p0125 = 0, p0145 = 0, p0155 = 0, p0165 = 0).
- Conectar novamente o respectivo componente.
See also: p0105, p0125, p0145, p0155, p0165

201316 <location>Drive object inativo e novamente pronto para operar

Message value: -
Drive object: All objects
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Se ao conectar um componente a topologia nominal um drive object, inativo e não operacional, tornar-se novamente pronto para operar. O respectivo parâmetro da componente está, neste caso, em "ativar" (p0125, p0145, p0155, p0165).
Nota:
Esta é a única mensagem que é indicada para um drive object desativado.
Remedy: O alarme desaparece automaticamente com os seguintes tratamentos:
- Ativar o respectivo drive object (p0105 = 1).
- Desconectar novamente o respectivo componente.
See also: p0105

201317 <location>Componente desativado novamente disponível

Message value: -
Drive object: All objects
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Quando um componente da topologia nominal é conectado em um drive object ativo e o respectivo parâmetro do componente estiver em "desativar" (p0125, p0145, p0155, p0165).
Nota:
Esta é a única mensagem que é indicada para um componente desativado.
Remedy: O alarme desaparece automaticamente com os seguintes tratamentos:
- Ativar o respectivo componente (p0125 = 1, p0145 = 1, p0155 = 1, p0165 = 1).
- Desconectar novamente o respectivo componente.
See also: p0125, p0145, p0155, p0165

201318 <location>BICO: Interconexões ativadas disponíveis

Message value: %1

Drive object: All objects

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Este alarme é sinalizado nos seguintes casos:
- Se um drive object inativo/inoperante, está novamente ativo/pronto para operação
- Se há itens na lista de parâmetros BI/CI (r9498[0...29], r9499[0...29])
- Se a interconexão BICO salva na lista de parâmetros BI/CI (r9498[0...29], r9499[0...29] foi atualmente alterada.

Remedy: Resetar alarme:
- Ajuste p9496 para 1 ou 2

ou

Desative o DO novamente.

201319 <location>Componente conectado não inicializado

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A inicialização é necessária para pelo menos um componente inserido.
Isto apenas é possível caso os pulsos sejam inibidos em todos os drive objects.

Remedy: Ativar o pulso de inibição para todos os drive objects.

201320 <location>Topologia: Falta número de drive object na configuração

Message value: %1

Drive object: All objects

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: No p0978 falta um número de drive object.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Índice do p0101, sob o qual pode-se determinar o número de drive object que falta.

Remedy: Defina o p0009 = 1 e altere o p0978:
Regras:
- O p0978 deverá conter todos números de drive object (p0101).
- Não pode haver nenhum número de drive object repetido.
- Através da entrada de um 0 os drive objects com PZD serão separados deste.
- São permitidas somente 2 listas de peças. Após o segundo 0 todos valores deverão ser 0.
- Números Dummy de drive object (255) são permitidos somente na primeira lista de peças.

201321 <location>Topologia: O número de drive object não existe na configuração

Message value: %1

Drive object: All objects

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O p0978 contém um número de drive object inexistente.
Valor de advertência (r2124, interpretar decimal):
Índice do p0978, sob o qual pode-se determinar o número de drive object.

Remedy: Defina o p0009 = 1 e altere o p0978:
Regras:
- O p0978 deverá conter todos números de drive object (p0101).
- Não pode haver nenhum número de drive object repetido.
- Através da entrada de um 0 os drive objects com PZD serão separados deste.
- São permitidas somente 2 listas de peças. Após o segundo 0 todos valores deverão ser 0.
- Números Dummy de drive object (255) são permitidos somente na primeira lista de peças.

201322 <location>Topologia: Número de drive object aparece duas vezes na configuração

Message value: %1
Drive object: All objects
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: No p0978 um número de drive object aparece mais de uma vez.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Índice do p0978, sob o qual encontra-se o respectivo número de drive object.
Remedy: Passar o p0009 = 1 e alterar o p0978:
Regras:
- O p0978 deve conter todos os números de drive object (p0101).
- Não pode haver nenhum número de drive object repetido.
- Através da entrada de um 0 os drive objects com PZD serão separados deste.
- São permitidas apenas 2 listas de peças. Após o segundo 0 todos os valores deverão ser 0.
- Os números Dummy de drive object (255) são permitidos somente na primeira lista de peças.

201323 <location>Topologia: Foram criadas mais do que duas listas de peças

Message value: %1
Drive object: All objects
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: No p0978 aparecem listas de peças mais do que uma vez. Após o segundo 0 todos deverão ser 0.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Índice do p0978, sob o qual encontra-se o valor não permitido.
Remedy: Defina o p0009 = 1 e altere o p0978:
Regras:
- O p0978 deverá conter todos números de drive object (p0101).
- Não pode haver nenhum número de drive object repetido.
- Através da entrada de um 0 os drive objects com PZD serão separados deste.
- São permitidas somente 2 listas de peças. Após o segundo 0 todos valores deverão ser 0.
- Números Dummy de drive object (255) são permitidos somente na primeira lista de peças.

201324 <location>Topologia: Número Dummy de drive object criado incorretamente

Message value: %1
Drive object: All objects
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: No p0978 os números Dummy de drive object (255) são permitidos somente na primeira lista de peças.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Índice do p0978, sob o qual encontra-se o valor não permitido.

Remedy: Defina o p0009 = 1 e altere o p0978:
Regras:
- O p0978 deverá conter todos números de drive object (p0101).
- Não pode haver nenhum número de drive object repetido.
- Através da entrada de um 0 os drive objects com PZD serão separados deste.
- São permitidas somente 2 listas de peças. Após o segundo 0 todos valores deverão ser 0.
- Números Dummy de drive object (255) são permitidos somente na primeira lista de peças.

201325 <location>Topologia: Número componente não presente na topologia nominal.

Message value: Número do componente: %1
Drive object: All objects
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: O componente é configurado no parâmetro (ex. p0121, p0131, etc.) não é presente na topologia nominal.
Valor de alarme (r2124, valor em decimal):
Configuração do número do componente não presente na topologia nominal.
Remedy: Estabelecer topologia e configuração de consistência DO.

201330 <location>Topologia: Colocação em funcionamento rápida não possível

Message value: Causa da falha: %1, informações adicional: %2, número de componente preliminar: %3
Drive object: All objects
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM

Cause: Uma colocação em funcionamento rápida não pode ser executada. A topologia real disponível não preenche os requisitos necessários.
Valor de advertência (r2124, interpretar como hexadecimal):
ccccbbaa hex: cccc = Número de componente temporário, bb = informação adicional, aa = Causa do erro
aa = 01 hex = 1 dec:
Em um componente foram detectadas conexões não permitidas.
- bb = 01 hex = 1 dec: Em um Motor Module foi detectado mais de um motor com DRIVE-CLiQ.
- bb = 02 hex = 2 dec: Em um motor com DRIVE-CLiQ o cabo DRIVE-CLiQ não está conectado em um Motor Module.
aa = 02 hex = 2 dec:
A topologia contém um número exagerado de componentes de um tipo.
- bb = 01 hex = 1 dec: Existe mais de uma Master Control Unit.
- bb = 02 hex = 2 dec: Existe mais do que 1 alimentação (8 para ligação paralela).
- bb = 03 hex = 3 dec: Existem mais do que 10 Motor Modules (8 para ligação paralela).
- bb = 04 hex = 4 dec: Existem mais do que 9 encoders.
- bb = 05 hex = 5 dec: Existem mais do que 8 Terminal Modules.
- bb = 07 hex = 7 dec: Tipo de componente desconhecido.
- bb = 08 hex = 8 dec: Existem mais do que 6 Drive-Slaves.
- bb = 09 hex = 9 dec: Conexão de um Drive-Slave não permitida.
- bb = 0a hex = 10 dec: Nenhum Drive-Master disponível.
- bb = 0b hex = 11 dec: Existe mais do que um motor com DRIVE-CLiQ em ligação paralela.
- bb = 0c hex = 12 dec: Existem diferentes módulos de potência em ligação paralela.
- cccc: Não utilizado.
aa = 03 hex = 3 dec:
Em uma tomada DRIVE-CLiQ da Control Unit foram conectados mais do que 16 componentes.
- bb = 0, 1, 2, 3 significa, p. ex., identificado na tomada DRIVE-CLiQ X100, X101, X102, X103.
- cccc: Não utilizado.
aa = 04 hex = 4 dec:
O número de componentes ligados consecutivamente é maior que 125.
- bb: Não utilizado.
- cccc = Número de componente temporário do primeiro componente encontrado e responsável pela falha.
aa = 05 hex = 5 dec:
O componente não é permitido para o SERVO.
- bb = 01 hex = 1 dec: SINAMICS G presente.
- bb = 02 hex = 2 dec: Chassis presente.
- cccc = Número de componente temporário do primeiro componente encontrado e responsável pela falha.
aa = 06 hex = 6 dec:
Em um componente foram detectados dados de EEPROM não permitidos. Estes devem ser corrigidos antes de outra inicialização.
- bb = 01 hex = 1 dec: O número de encomenda (MLFB) do módulo de potência substituído contém um caractere curinga. Os caracteres curingas (*) devem ser substituídos por caracteres corretos.
- cccc = Número de componente temporário do componente com dados EEPROM inadmissíveis..
aa = 07 hex = 7 dec:
A topologia real contém uma combinação inadmissível de componentes.
- bb = 01 hex = 1 dec: Active Line Module (ALM) e Basic Line Module (BLM).
- bb = 02 hex = 2 dec: Active Line Module (ALM) e Smart Line Module (SLM).
- bb = 03 hex = 3 dec: Controle SIMOTION (p. ex. SIMOTION D445) e componente SINUMERIK (p. ex. NX15).
- bb = 04 hex = 4 dec: Comando SINUMERIK (p. ex. SINUMERIK 730.net) e componente SIMOTION (p. ex. CX32).
- cccc: Não utilizado.
Nota:
O tipo e o número de conexão estão descritos no F01375.
See also: p0097, r0098, p0099

Remedy: - Adaptação da topologia atual aos requisitos permitidos.
- Executar a colocação em funcionamento através do software de colocação em funcionamento.
- Para motores com DRIVE-CLiQ conectar o cabo de potência e de DRIVE-CLiQ no mesmo Motor Module (Single Motor Module: DRIVE-CLiQ no X202, Double Motor Module: DRIVE-CLiQ do motor 1 (X1) no X202, do motor 2 (X2) no X203).

Para aa = 06 hex = 6 dec e bb = 01 hex = 1 dec:

Corrigir o número de encomenda quando fazer a colocação em funcionamento com o software de colocação em funcionamento.

See also: p0097, r0098, p0099

201331 <location>Topologia: Pelo menos para um dos componentes não foi atribuído nenhum drive object.

Message value: Número do componente: %1

Drive object: All objects

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Pelo menos para um dos componentes não foi atribuído nenhum drive object.
- Durante a colocação em funcionamento um componente não pôde ser atribuído automaticamente a um drive object.
- Os parâmetros para os blocos de dados não foram configurados corretamente.

Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):

Número de componente do componente não atribuído.

Remedy: Atribuir um drive object a este componente.

Verificar os parâmetros para os blocos de dados.

Exemplos:
- Módulo de potência (p0121).
- Motor (p0131, p0186).
- Interface do encoder (p0140, p0141, p0187 ... p0189).
- Encoder (p0140, p0142, p0187 ... p0189).
- Terminal Module (p0151).
- Option Board (p0161).

201340 <location>Topologia: Muitos componentes em uma linha

Message value: Número do componente ou número da conexão: %1, causa da falha: %2

Drive object: All objects

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Para o ciclo de comunicação configurado, foram conectados componentes DRIVE-CLiQ em excesso em um rede da Control Unit.

Falha (r0949, representante hexadecimall):

xyy hex: x = causa da falha, yy = número de componente ou número de conexão.

1yy:

O ciclo de comunicação da conexão DRIVE-CLiQ na Control Unit é insuficiente para todas transferências de leitura.

2yy:

O ciclo de comunicação da conexão DRIVE-CLiQ na Control Unit é insuficiente para todas transferências de gravação.

3yy:

A comunicação cíclica está sobrecarregada.

4yy:

O ciclo DRIVE-CLiQ inicia antes da primeira finalização da aplicação. Um tempo morto adicional é adicionado no controle. Devem ser considerados erros de sinal de conexão.

As condições de operação com um tempo de amostragem de controlador de corrente de 31,25 µs não foi mantido.

5yy:

Sobrecarga interna do buffer para dados úteis de uma conexão DRIVE-CLiQ.

6yy:

Sobrecarga interna do buffer para dados de recepção de uma conexão DRIVE-CLiQ.

7yy:

Sobrecarga interna do buffer para dados de envio de uma conexão DRIVE-CLiQ.

8yy:

Os ciclos de componente não permitem ser combinados entre si de maneira consecutiva.

900:

O menor múltiplo comum dos ciclos no sistema é muito grande para ser determinado.

901:

O menor múltiplo comum dos ciclos no sistema não permite ser gerado com o hardware.

Remedy: - Verificar a fiação DRIVE-CLiQ.

- Reduzir o número de componentes do chicote DRIVE-CLiQ afetado e distribuir os mesmos em outras tomadas DRIVE--CLiQ da Control Unit. Com isso a comunicação será distribuída uniformemente através de vários chicotes.

Sobre o valor de falha = 1yy - 4yy adicionalmente:

- Aumentar os tempos de amostragem (p0112, p0115, p4099). - Se necessário, para DCC ou FBLOCKS, alterar a associação do grupo de execução (p21000, p20000) de modo que o tempo de amostragem seja aumentado (r21001, r20001).

- Se necessário, reduzir a quantidade de módulos (DCC) e de blocos de função (FBLOCKS) processados ciclicamente.

- Reduzir o número de módulos de função (r0108).

- Estabelecer as condições para a operação com um tempo de amostragem para controlador de corrente de 31.25 µs (no chicote DRIVE-CLiQ com este tempo de amostragem operar apenas Motor Modules e Sensor Modules e utilizar apenas um Sensor Module permitido (p. ex. SMC20, isto é, na última posição do número de encomenda aparece um 3)).

- Em um NX deve ser conectado o respectivo Sensor Module para um eventual segundo sistema de medição disponível em uma tomada DRIVE-CLiQ livre do NX.

Para o valor de falha = 8yy adicionalmente:

- Verificar as configurações de ciclo (p0112, p0115, p4099). Os ciclos em um chicote DRIVE-CLiQ precisam ser múltiplos exatos. Como ciclo em um chicote consideram-se todos os ciclos de todos os objetos de acionamento nos parâmetros mencionados anteriormente que possuírem componentes no chicote em questão.

Para o valor de falha = 9yy adicionalmente:

- Verificar as configurações de ciclo (p0112, p0115, p4099). Quanto menor a diferença numérica entre dois ciclos, maior será o menor múltiplo comum. Esta relação também terá um efeito mais forte se o valor numérico dos ciclos for maior.

201341 <location>Topologia: Número máximo de componentes DRIVE-CLiQ em excesso

Message value: -

Drive object: All objects

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Muitos componentes DRIVE-CLiQ foram definidos na topologia real.
Nota:
O pulso habilitado é retirado e impedido.
Remedy: - Verificar a fiação DRIVE-CLiQ.
- Reduzir o número de componentes do chicote DRIVE-CLiQ em questão, para manter a estrutura quantitativa.

201354 <location>Topologia: A topologia real aponta para um componente inadmissível

Message value: Causa da falha: %1, número do componente: %2
Drive object: All objects
Reaction: OFF2
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: A topologia atual aponta para pelo menos um componente inadmissível.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa.
xx = 1: Componente não permitida nesta Control Unit.
xx = 2: Componente não permitida quando combinado com outro componente.
Nota:
A habilitação de pulsos é impedida.
Remedy: Remover os componentes inadmissíveis e reinicializar o sistema.

201355 <location>Topologia: Topologia atual alterada

Message value: %1
Drive object: All objects
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: A topologia nominal dos dispositivos (p0099) não corresponde à topologia atual dos dispositivos (r0098).
A falha somente aparece quando a colocação em funcionamento da topologia foi realizada através da configuração automática interno do dispositivo e não com a ajuda do software de colocação em funcionamento.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
See also: r0098, p0099

Remedy: Estão à escolha as seguintes medidas auxiliares, se nenhum erro ocorreu no próprio reconhecimento da topologia:
Se o comissionamento ainda não está concluído:
- Executar a rotina de comissionamento automática (a partir do p0009 = 1).
Em geral:
Ajuste p0099 = r0098, e p0009 = 0; isto conduz a uma geração automática de Servo Drives para os Motor Modules presentes (p0107).
Geração de Servo Drives: ajustar p0097 = 1, ajustar p0009 = 0.
Geração de Vector Drives: ajustar p0097 = 2, ajustar p0009 = 0.
Geração de Vector Drives com ligação paralela: ajustar p0097 = 12, ajustar p0009 = 0.
Para acertar configurações no p0108, pode-se, antes de definir p0009 = 0, definir primeiro p0009 = 2 e alterar o p0108. O índice corresponde ao drive object (p0107).
Se o comissionamento já está completamente pronto.
- Restabelecer a conexão original e conectar a Control Unit e ligar novamente.
- Executar os ajustes de fábrica para o dispositivo inteiro (todos acionamentos) e permitir novamente a colocação em funcionamento automática.
- Alterar a parametrização do dispositivo de acordo com a conexão (somente possível com o software de colocação em funcionamento).
Atenção:
As alterações de topologia que gerarem esta falha, não podem ser incorporadas através da função automática interna do dispositivo, mas devem ser viabilizados através do software de colocação em funcionamento e o download de parâmetros. A função automática do dispositivo permite o trabalho com topologia constante. Caso contrário, quando é trocado de topologia, serão perdidas todas as parametrizações realizadas e retomados os ajustes de fábrica.
See also: r0098

201356 <location>Topologia: Defeito no componente DRIVE-CLiQ

Message value: Causa da falha: %1, Número do componente: %2, Número da conexão: %3
Drive object: All objects
Reaction: OFF2
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: A topologia atual indica pelo menos um defeito do componente DRIVE-CLiQ.
Falha (r0949, representante hexadecimall):
zzyyxx hex:
zz = número de conexões de componente em que componente com defeito está conectado.
yy = número de conexões de componente em que componente com defeito está conectado.
xx = causa da falha
xx = 1: Componente não permitido na Control Unit.
xx = 2: componente com defeito na comunicação.
Nota:
O pulso permitido é retirado e inibido.
Remedy: Substitua o componente com defeito e reinicie o sistema.

201357 <location>Topologia: Duas Unidades de Controle identificadas na linha DRIVE-CLiQ

Message value: número de componente: %1, número de conexão: %2
Drive object: All objects
Reaction: OFF2
Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Na topologia real existem 2 Control Units interligadas através de DRIVE-CLiQ.
Como padrão, isso não é permitido.
Isso somente é permitido quando a aplicação de arquitetura aberta OALINK está instalada nas duas Control Unit.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
yyxx hex:
yy = Número de conexão da Control Unit onde a segunda Control Unit encontra-se conectada.
xx = Número de componente da Control Unit onde a segunda Control Unit encontra-se conectada
Nota:
A habilitação de pulsos é retirada e impedida.

Remedy: - Remover a conexão DRIVE-CLiQ, reiniciar os sistemas, instalar e comissionar o OALINK nas duas Control Units.
- Remover a conexão à segunda Control Unit e reinicializar.
- No componente DRIVE-CLiQ Extension do S120M, inverter o cabo híbrido (IN/OUT).

201358 <location>Topologia: Terminação de linha indisponível

Message value: Número de conexão CU: %1, número de componente: %2, número de conexão: %3

Drive object: All objects

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Pelo menos uma linha com drives distribuídos não é finalizada. A última participação na linha deve ser finalizada com o conector de terminação de linha.
Portanto, isso garante o grau de proteção dos drives distribuídos.
Falha (r0949, representante hexadecimall):
zzyyxx hex:
zz = número de conexão de drive distribuído em que não há conector de terminação
yy = número do componente
xx = número de conexão CU

Remedy: Instale o conector de terminação de linha para o último drive distribuído.

201359 <location>Topologia: desempenho de DRIVE-CLiQ insuficiente

Message value: %1

Drive object: All objects

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: O desempenho da rede DRIVE-CLiQ não é o suficiente para identificar um novo componente inserido.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Somente para diagnóstico interno de falhas da Siemens.

Remedy: - Execute um POWER ON (desligar/ligar).
- Distribua os componentes pelas diversas redes DRIVE-CLiQ.
Nota:
Para esta topologia, não retire nem insira componentes em operação.

201360 <location>Topologia: A topologia atual não é permitida.

Message value: Causa da Falha: %1, número do componente preliminar: %2

Drive object: All objects

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: A topologia atual detectada é inadmissível.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
ccccbbaa hex:
cccc = número de componente preliminar, bb = nenhum sigificado, aa = causa de falha
aa = 01 hex = 1 dec:
Muitos componentes foram detectados na Control Unit. É permitido no máximo 199 componentes.
aa = 02 hex = 2 dec:
O tipo de componente é desconhecido.
aa = 03 hex = 3 dec:
É ilegal combinar ALM e BLM.
aa = 04 hex = 4 dec:
É ilegal combinar ALM e SLM.
aa = 05 hex = 5 dec:
É ilegal combinar BLM e SLM.
aa = 06 hex = 6 dec:
Um CX32 não foi diretamente conectado a uma Control Unit permitida.
aa = 07 hex = 7 dec:
Um NX10 ou NX15 não foi diretamente conectado a uma Control Unit permitida.
aa = 08 hex = 8 dec:
Um componente foi conectado a uma Control Unit não permitida para esta finalidade.
aa = 09 hex = 9 dec:
Um componente foi conectado a uma Control Unit com firmware desatualizado.
aa = 0A hex = 10 dec:
Muitos componentes de um determinado tipo foram detectados.
aa = 0B hex = 11 dec:
Muitos componentes de um determinado tipo detectado em uma rede simples.
Nota:
A inicialização do drive system é interrompida. Neste estado, o controle de drive (loop fechado) não pode ser habilitado.

Remedy: Para a causa de erro = 1:
Alterar a configuração. Conectar menos que 199 componentes com a Control Unit.
Para a causa de erro = 2:
Remover o componente de tipo de componente desconhecido.
Para a causa de erro = 3, 4, 5:
Estabelecer uma combinação válida.
Para a causa de erro = 6, 7:
Conectar o módulo de expansão diretamente em uma Control Unit permitida.
Para a causa de erro = 8:
Remover o componente ou utilizar um componente admissível.
Para a causa de erro = 9:
Atualizar o Firmware da Control Unit para a versão mais recente.
Para a causa de erro = 10, 11:
Reduzir a quantidade de componentes.

201361 <location>Topologia: A topologia atual contém componentes SINUMERIK e SIMOTION

Message value: %1
Drive object: All objects
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM

Cause: A topologia atual reconhecida contém componentes do SINUMERIK e do SIMOTION.
A inicialização do sistema do drive é interrompida. Nesta condição, o controle de drive (loop fechado) não pode ser habilitado.
Valor de alarme (r2124, interpretar como hexadecimal):
ddccbbaa hex: cc = causa da falha, bb = classe do componente da topologia atual, aa = números dos componentes.
cc = 01 hex = 1 dec:
NX10 ou NX15 foram conectados ao controle SIMOTION.
cc = 02 hex = 2 dec:
CX32 foi conectado ao controle SINUMERIK.

Remedy: Valor de alarme de falha = 1:
Substituir todos NX10 ou NX15 por um CX32.
Valor de alarme de falha = 2:
Substituir todos CX32 por um NX10 ou NX15.

201362 <location>Topologia: Regras de topologia violadas.

Message value: %1

Drive object: All objects

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Pelo menos uma das regras de topologia não foi respeitada para o SINAMICS S120 Combi.
Em caso de erro a inicialização do sistema de acionamento será parada e o controle de acionamento não será liberado.
Valor de advertência (r2124, interpretar como decimal):
O valor de advertência indica a regra violada.
1: O S120 Combi somente pode ser cabeado através da tomada DRIVE-CLiQ X200 com o X100 da NCU.
2: Na tomada DRIVE-CLiQ X101 da NCU somente pode ser conectado um Single Motor Module (SMM) ou um Double Motor Module (DMM) através do X200.
3: Na tomada DRIVE-CLiQ X102 da NCU somente pode ser conectado um Terminal Module 54F (TM54F) ou um Hub Module (Hub) de DRIVE-CLiQ através do X500.
4: Nas tomadas DRIVE-CLiQ X201 até X203 (3 eixos) e X204 (4 eixos) do S120 Combis somente podem ser conectados Sensor Modules.
5: Na tomada DRIVE-CLiQ X205 (para 3 eixos o X204 não está disponível) somente pode ser conectado um Sensor Module do tipo SMC20 ou SME20.
6: No caso de um Single Motor Module como primeiro eixo de expansão somente poderá ser conectado outro Single Motor Module (através do X200 no X201 do Single Motor Module anterior).
7: Na respectiva tomada DRIVE-CLiQ X202 do Single Motor Module eventualmente disponível somente poderão ser conectados Sensor Modules.
8: Para um segundo Single Motor Module ou um Double Motor Module nada poderá ser conectado no X201.
9: Em caso de um Double Motor Module como eixo de expansão, no X202 e X203 somente poderão ser conectados Sensor Modules.
10: Se foi configurado um Terminal Module 54F (TM54F), somente poderá ser conectado um Hub Module DRIVE-CLiQ (DMC20, DME20) através da tomada DRIVE-CLiQ X500 com o X501 do módulo TM54F.
11: No Hub Module DRIVE-CLiQ, somente o Sensor Modules Cabinet (SMC) e o Sensor Modules External (SME) poderão ser conectados no X501 até X505.
12: Para eixos de expansão somente poderão ser utilizados determinados Motor Modules.
13: Para um S120 Combi com 3 eixos, no Hub Module DRIVE-CLiQ não poderá ser feita nenhuma conexão no X503.

Remedy: Avalie o valor de alarme e tenha certeza de que está de acordo com a(s) regra(s) correspondente(s) de topologia.

201375 <location>Topologia: Ligação duplicada entre dois componentes

Message value: Componente: %1, %2, conexão: %3

Drive object: All objects

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Durante o controle da topologia real foi identificada uma ligação em forma de circuito.
O valor de falha descreve um componente contido no circuito.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
ccbbaaaa hex:
cc = Número de conexão (%3)
bb = Classe de componente (%2)
aaaa = Número de componente temporário (%1)
Classe de componente:
0: Componente desconhecido
1: Control Unit
2: Motor Module
3: Line Module
4: Sensor Module
5: Voltage Sensing Module
6: Terminal Module
7: DRIVE-CLiQ Hub Module
8: Controller Extension
9: Filter Module
10: Hydraulic Module
49: Componente DRIVE-CLiQ
50: Option Slot
60: Encoder
70: Motor DRIVE-CLiQ
71: Cilindro hidráulico
72: Válvula hidráulica
80: Motor
Número de conexão:
0: Port 0, 1: Port 1, 2: Port 2, 3: Port 3, 4: Port 4, 5: Port 5
10: X100, 11: X101, 12: X102, 13: X103, 14: X104, 15: X105
20: X200, 21: X201, 22: X202, 23: X203
50: X500, 51: X501, 52: X502, 53: X503, 54: X504, 55: X505

Remedy: Interpretar o valor de falha e remover a ligação indicada.
Nota:
O software de colocação em funcionamento eventualmente oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).

201380 <location>Topologia: Topologia real EEPROM defeituosa

Message value: Número prov. do componente: %1
Drive object: All objects
Reaction: NENHUM
Acknowledge: POWER ON
Cause: Na identificação da topologia atual foi detectado um componente com um EEPROM defeituoso.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
bbbbaaaa hex:
bbbb = Reservado
aaaa = Número de componente temporário do componente defeituoso
Remedy: Ler o valor de falha e remover o componente defeituoso.

201381 <location>Topologia: Módulo de potência inserido incorretamente

Message value: Componente: %1, na %2, %3, conexão: %4
Drive object: All objects

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Na comparação de topologias foi detectado um módulo de potência inserido incorretamente na topologia real em relação à teórica.
Valor de alarme (r2124, interpretar como hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = Número de conexão (%4)
cc = Número de componente (%3)
bb = Classe de componente (%2)
aa = Número de componente do componente inserido incorretamente (%1)
Nota:
No dd, cc e bb vem descrito o componente onde o componente em questão está inserido incorretamente.
A classe de componente e o número de conexão estão descritos no F01375.
A inicialização do sistema de acionamento é parada. Neste estado o controle de acionamento não pode ser habilitado.

Remedy: Adaptar topologias:
- Inserir o componente em questão na conexão correta (corrigir a topologia real).
- Adaptar o projeto e parametrização no software de comissionamento (corrigir a topologia teórica).
- Eliminar automaticamente o erro de topologia (p9904).
Nota:
Sob "Topologia --> Visualizar topologia" o software de comissionamento também oferece um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação teórica-real).

201382 <location>Topologia: Sensor Module inserido incorretamente

Message value: Componente: %1, na %2, %3, conexão: %4

Drive object: All objects

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Na comparação de topologias foi detectado um Sensor Module inserido incorretamente na topologia real em relação à teórica.
Valor de alarme (r2124, interpretar como hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = Número de conexão (%4)
cc = Número de componente (%3)
bb = Classe de componente (%2)
aa = Número de componente do componente inserido incorretamente (%1)
Nota:
No dd, cc e bb vem descrito o componente onde o componente em questão está inserido incorretamente.
A classe de componente e o número de conexão estão descritos no F01375.
A inicialização do sistema de acionamento é parada. Neste estado o controle de acionamento não pode ser habilitado.

Remedy: Adaptar topologias:
- Inserir o componente em questão na conexão correta (corrigir a topologia real).
- Adaptar o projeto e parametrização no software de comissionamento (corrigir a topologia teórica).
- Eliminar automaticamente o erro de topologia (p9904).
Nota:
Sob "Topologia --> Visualizar topologia" o software de comissionamento também oferece um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação teórica-real).

201383 <location>Topologia: Terminal Module inserido incorretamente

Message value: Componente: %1, na %2, %3, conexão: %4

Drive object: All objects

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Na comparação de topologias foi detectado um Terminal Module inserido incorretamente na topologia real em relação à teórica.
Valor de alarme (r2124, interpretar como hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = Número de conexão (%4)
cc = Número de componente (%3)
bb = Classe de componente (%2)
aa = Número de componente do componente inserido incorretamente (%1)
Nota:
No dd, cc e bb vem descrito o componente onde o componente em questão está inserido incorretamente.
A classe de componente e o número de conexão estão descritos no F01375.
A inicialização do sistema de acionamento é parada. Neste estado o controle de acionamento não pode ser habilitado.

Remedy: Adaptar topologias:
- Inserir o componente em questão na conexão correta (corrigir a topologia real).
- Adaptar o projeto e parametrização no software de comissionamento (corrigir a topologia teórica).
- Eliminar automaticamente o erro de topologia (p9904).
Nota:
Sob "Topologia --> Visualizar topologia" o software de comissionamento também oferece um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação teórica-real).

201384 <location>Topologia: DRIVE-CLiQ Hub Module inserido incorretamente

Message value: Componente: %1, na %2, %3, conexão: %4

Drive object: All objects

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Na comparação de topologias foi detectado um DRIVE-CLiQ Hub Module inserido incorretamente na topologia real em relação à teórica.
Valor de alarme (r2124, interpretar como hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = Número de conexão (%4)
cc = Número de componente (%3)
bb = Classe de componente (%2)
aa = Número de componente do componente inserido incorretamente (%1)
Nota:
No dd, cc e bb vem descrito o componente onde o componente em questão está inserido incorretamente.
A classe de componente e o número de conexão estão descritos no F01375.
A inicialização do sistema de acionamento é parada. Neste estado o controle de acionamento não pode ser habilitado.

Remedy: Adaptar topologias:
- Inserir o componente em questão na conexão correta (corrigir a topologia real).
- Adaptar o projeto e parametrização no software de comissionamento (corrigir a topologia teórica).
- Eliminar automaticamente o erro de topologia (p9904).
Nota:
Sob "Topologia --> Visualizar topologia" o software de comissionamento também oferece um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação teórica-real).

201385 <location>Topologia: Controller Extension inserido incorretamente

Message value: Componente: %1, na %2, %3, conexão: %4

Drive object: All objects

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Na comparação de topologias foi detectado um Controller Extension 32 (CX32) inserido incorretamente na topologia real em relação à teórica.
Valor de alarme (r2124, interpretar como hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = Número de conexão (%4)
cc = Número de componente (%3)
bb = Classe de componente (%2)
aa = Número de componente do componente inserido incorretamente (%1)
Nota:
No dd, cc e bb vem descrito o componente onde o componente em questão está inserido incorretamente.
A classe de componente e o número de conexão estão descritos no F01375.
A inicialização do sistema de acionamento é parada. Neste estado o controle de acionamento não pode ser habilitado.

Remedy: Adaptar topologias:
- Inserir o componente em questão na conexão correta (corrigir a topologia real).
- Adaptar o projeto e parametrização no software de comissionamento (corrigir a topologia teórica).
- Eliminar automaticamente o erro de topologia (p9904).
Nota:
Sob "Topologia --> Visualizar topologia" o software de comissionamento também oferece um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação teórica-real).

201386 <location>Topologia: Componente DRIVE-CLiQ inserido incorretamente

Message value: Componente: %1, na %2, %3, conexão: %4

Drive object: All objects

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Na comparação de topologias foi detectado um componente DRIVE-CLiQ inserido incorretamente na topologia real em relação à teórica.
Valor de alarme (r2124, interpretar como hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = Número de conexão (%4)
cc = Número de componente (%3)
bb = Classe de componente (%2)
aa = Número de componente do componente inserido incorretamente (%1)
Nota:
No dd, cc e bb vem descrito o componente onde o componente em questão está inserido incorretamente.
A classe de componente e o número de conexão estão descritos no F01375.
A inicialização do sistema de acionamento é parada. Neste estado o controle de acionamento não pode ser habilitado.

Remedy: Adaptar topologias:
- Inserir o componente em questão na conexão correta (corrigir a topologia real).
- Adaptar o projeto e parametrização no software de comissionamento (corrigir a topologia teórica).
- Eliminar automaticamente o erro de topologia (p9904).
Nota:
Sob "Topologia --> Visualizar topologia" o software de comissionamento também oferece um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação teórica-real).

201389 <location>Topologia: Motor com DRIVE-CLiQ inserido incorretamente

Message value: Componente: %1, na %2, %3, conexão: %4

Drive object: All objects

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Na comparação de topologias foi detectado um motor com DRIVE-CLiQ inserido incorretamente na topologia real em relação à teórica.
Valor de alarme (r2124, interpretar como hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = Número de conexão (%4)
cc = Número de componente (%3)
bb = Classe de componente (%2)
aa = Número de componente do componente inserido incorretamente (%1)
Nota:
No dd, cc e bb vem descrito o componente onde o componente em questão está inserido incorretamente.
A classe de componente e o número de conexão estão descritos no F01375.
A inicialização do sistema de acionamento é parada. Neste estado o controle de acionamento não pode ser habilitado.

Remedy: Adaptar topologias:
- Inserir o componente em questão na conexão correta (corrigir a topologia real).
- Adaptar o projeto e parametrização no software de comissionamento (corrigir a topologia teórica).
- Eliminar automaticamente o erro de topologia (p9904).
Nota:
Sob "Topologia --> Visualizar topologia" o software de comissionamento também oferece um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação teórica-real).

201416 <location>Topologia: Componente adicional inserido

Message value: %1, na %2, %3, conexão: %4

Drive object: All objects

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Na comparação de topologias foi detectado um componente da topologia real não indicado na topologia teórica.
Valor de alarme (r2124, interpretar como hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = Classe de componente (%2)
cc = Número de conexão (%4)
bb = Classe de componente do componente adicional (%1)
aa = Número de componente (%3)
Nota:
No bb está contida a classe de componente do componente adicional.
No dd, cc e bb vem descrito o componente onde o componente adicional está inserido.
A classe de componente e o número de conexão estão descritos no F01375.

Remedy: Adaptar topologias:
- Remover o componente adicional (corrigir a topologia real).
- Adaptar o projeto e parametrização no software de comissionamento (corrigir a topologia teórica).
Nota:
Sob "Topologia --> Visualizar topologia" o software de comissionamento também oferece um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação teórica-real).

201420 <location>Topologia: Componente diferente

Message value: Componente: %1, nominal: %2, real: %3, diferença: %4

Drive object: All objects

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Na comparação de topologias foram detectadas diferenças na plaqueta de características eletrônica de um componente entre a topologia real e a topologia teórica.
Valor de alarme (r2124, interpretar como hexadecimal):
ddccbbaa hex: aa = Número de componente (%1), bb = Classe de componente da topologia teórica (%2), cc = Classe de componente da topologia real (%3), dd = Diferença (%4)
dd = 01 hex = 1 dec:
Tipo de componente diferente.
dd = 02 hex = 2 dec:
Número de encomenda diferente.
dd = 03 hex = 3 dec:
Fabricante diferente.
dd = 04 hex = 4 dec:
Conexão trocada de um slave de componente múltiplo (p. ex. Double Motor Module), dados de EEPROM corrompidos na plaqueta de características eletrônica ou apenas uma parte de um slave de componente múltiplo estabelecida como "desativar e não presente".
dd = 05 hex = 5 dec:
Utilizado NX10 ou NX15 ao invés de CX32.
dd = 06 hex = 6 dec:
Utilizado CX32 ao invés de NX10 ou NX15.
dd = 07 hex = 7 dec:
Número de conexões diferente.
Nota:
A classe de componente está descrita no F01375.
A inicialização do sistema de acionamento é parada. Neste estado o controle de acionamento não pode ser habilitado.

Remedy: Adaptar topologias:
- Conectar o componente esperado (corrigir a topologia real).
- Adaptar o projeto e parametrização no software de comissionamento (corrigir a topologia teórica).
Comparação de topologias - Se necessário, adaptar o nível de comparação:
- Parametrizar a comparação de topologias de todos os componentes (p9906).
- Parametrizar a comparação de topologias de um componente (p9907, p9908).
Nota:
Sob "Topologia --> Visualizar topologia" o software de comissionamento também oferece um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação teórica-real).

201425 <location>Topologia: Número de série diferente

Message value: Componente: %1, %2, diferenças: %3

Drive object: All objects

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Na comparação de topologias foram detectadas diferenças em um componente entre a topologia real e a topologia teórica. O número de série é diferente.
Valor de alarme (r2124, interpretar como hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = Reservado
cc = Número de diferenças (%3)
bb = Classe de componente (%2)
aa = Número de componente (%1)
Nota:
A classe de componente está descrita no F01375.
A inicialização do sistema de acionamento é parada. Neste estado o controle de acionamento não pode ser habilitado.

Remedy: Adaptar topologias:
- Refazer a topologia real para coincidir com a topologia teórica.
- Carregamento da topologia teórica análoga à topologia real (software de comissionamento).

Sobre o Byte cc:

cc = 1 --> Pode ser confirmado pelo p9904 ou p9905.

cc > 1 --> Pode ser confirmado pelo p9905 e desativado pelo p9906 ou p9907/p9908.

Nota:

Sob "Topologia --> Visualizar topologia" o software de comissionamento também oferece um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação teórica-real).

See also: p9904, p9905, p9906, p9907, p9908

201428 <location>Topologia: Utilizada conexão incorreta

Message value: Componente: %1, %2, conexão (real): %3, conexão (nominal): %4

Drive object: All objects

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Na comparação de topologias foram detectadas diferenças em um componente entre a topologia real e a topologia teórica. Em um componente foi utilizada outra conexão.

No valor de alarme estão descritas as conexões diferentes do componente.

Valor de alarme (r2124, interpretar como hexadecimal):

ddccbbaa hex:

dd = Número de conexão na topologia teórica (%4)

cc = Número de conexão na topologia real (%3)

bb = Classe de componente (%2)

aa = Número de componente (%1)

Nota:

A classe de componente e o número de conexão estão descritos no F01375.

A inicialização do sistema de acionamento é parada. Neste estado o controle de acionamento não pode ser habilitado.

Remedy: Adaptar topologias:
- Reinserir o cabo DRIVE-CLiQ para o componente (corrigir a topologia real).
- Adaptar o projeto e parametrização no software de comissionamento (corrigir a topologia teórica).
- Eliminar automaticamente o erro de topologia (p9904).

Nota:

Sob "Topologia --> Visualizar topologia" o software de comissionamento também oferece um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação teórica-real).

See also: p9904

201451 <location>Topologia: Topologia nominal inválida

Message value: %1

Drive object: All objects

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Um erro foi detectado na topologia nominal
A topologia nominal é inválida.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
ccccbbaa hex: cccc = erro no índice, bb = número do componente, aa = causa falha
aa = 1B hex = 27 dec: erro não especificado.
aa = 1C hex = 28 dec: valor ilegal.
aa = 1D hex = 29 dec: ID incorreto.
aa = 1E hex = 30 dec: Comprimento ID incorreto.
aa = 1F hex =31 dec: Muito pouco índice à esquerda.
aa = 20 hex = 32 dec: componente não conectado na Control Unit.

Remedy: Executar um novo carregamento da topologia nominal com o uso do software de colocação em funcionamento.

201481 <location>Topologia: Módulo de potência não inserido

Message value: Componente: %1, na %2, %3, conexão: %4

Drive object: All objects

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Na comparação de topologias foi detectado um módulo de potência inexistente na topologia real em relação à teórica.
Valor de alarme (r2124, interpretar como hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = Número de conexão (%4)
cc = Número de componente (%3)
bb = Classe de componente (%2)
aa = Número de componente do componente não inserido (%1)
Nota:
No dd, cc e bb vem descrito o componente onde falta o componente em questão.
A classe de componente e o número de conexão estão descritos no F01375.

Remedy: Adaptar topologias:
- Inserir o componente em questão na conexão correta (corrigir a topologia real).
- Adaptar o projeto e parametrização no software de comissionamento (corrigir a topologia teórica).

Verificar o hardware:
- Verificar a tensão de alimentação de 24 V.
- Verificar os cabos DRIVE-CLiQ quanto a rupturas de cabo e problemas de contato.
- Testar a capacidade de funcionamento do componente.

Nota:
Sob "Topologia --> Visualizar topologia" o software de comissionamento também oferece um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação teórica-real).

201482 <location>Topologia: Sensor Module não inserido

Message value: Componente: %1, na %2, %3, conexão: %4

Drive object: All objects

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Na comparação de topologias foi detectado um Sensor Module inexistente na topologia real em relação à teórica.
Valor de alarme (r2124, interpretar como hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = Número de conexão (%4)
cc = Número de componente (%3)
bb = Classe de componente (%2)
aa = Número de componente do componente não inserido (%1)
Nota:
No dd, cc e bb vem descrito o componente onde falta o componente em questão.
A classe de componente e o número de conexão estão descritos no F01375.

Remedy: Adaptar topologias:
- Inserir o componente em questão na conexão correta (corrigir a topologia real).
- Adaptar o projeto e parametrização no software de comissionamento (corrigir a topologia teórica).
Verificar o hardware:
- Verificar a tensão de alimentação de 24 V.
- Verificar os cabos DRIVE-CLiQ quanto a rupturas de cabo e problemas de contato.
- Testar a capacidade de funcionamento do componente.
Nota:
Sob "Topologia --> Visualizar topologia" o software de comissionamento também oferece um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação teórica-real).

201483 <location>Topologia: Terminal Module não inserido

Message value: Componente: %1, na %2, %3, conexão: %4

Drive object: All objects

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Na comparação de topologias foi detectado um Terminal Module inexistente na topologia real em relação à teórica.
Valor de alarme (r2124, interpretar como hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = Número de conexão (%4)
cc = Número de componente (%3)
bb = Classe de componente (%2)
aa = Número de componente do componente não inserido (%1)
Nota:
No dd, cc e bb vem descrito o componente onde falta o componente em questão.
A classe de componente e o número de conexão estão descritos no F01375.

Remedy: Adaptar topologias:
- Inserir o componente em questão na conexão correta (corrigir a topologia real).
- Adaptar o projeto e parametrização no software de comissionamento (corrigir a topologia teórica).
Verificar o hardware:
- Verificar a tensão de alimentação de 24 V.
- Verificar os cabos DRIVE-CLiQ quanto a rupturas de cabo e problemas de contato.
- Testar a capacidade de funcionamento do componente.
Nota:
Sob "Topologia --> Visualizar topologia" o software de comissionamento também oferece um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação teórica-real).

201484 <location>Topologia: DRIVE-CLiQ Hub Module não inserido

Message value: Componente: %1, na %2, %3, conexão: %4

Drive object: All objects

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Na comparação de topologias foi detectado um DRIVE-CLiQ Hub Module inexistente na topologia real em relação à teórica.
Valor de alarme (r2124, interpretar como hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = Número de conexão (%4)
cc = Número de componente (%3)
bb = Classe de componente (%2)
aa = Número de componente do componente não inserido (%1)
Nota:
No dd, cc e bb vem descrito o componente onde falta o componente em questão.
A classe de componente e o número de conexão estão descritos no F01375.

Remedy: Adaptar topologias:
- Inserir o componente em questão na conexão correta (corrigir a topologia real).
- Adaptar o projeto e parametrização no software de comissionamento (corrigir a topologia teórica).
Verificar o hardware:
- Verificar a tensão de alimentação de 24 V.
- Verificar os cabos DRIVE-CLiQ quanto a rupturas de cabo e problemas de contato.
- Testar a capacidade de funcionamento do componente.
Nota:
Sob "Topologia --> Visualizar topologia" o software de comissionamento também oferece um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação teórica-real).

201485 <location>Topologia: Controller Extension não inserido

Message value: Componente: %1, na %2, %3, conexão: %4

Drive object: All objects

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Na comparação de topologias foi detectado um Controller Extension (CX32) inexistente na topologia real em relação à teórica.
Valor de alarme (r2124, interpretar como hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = Número de conexão (%4)
cc = Número de componente (%3)
bb = Classe de componente (%2)
aa = Número de componente do componente não inserido (%1)
Nota:
No dd, cc e bb vem descrito o componente onde falta o componente em questão.
A classe de componente e o número de conexão estão descritos no F01375.

Remedy: Adaptar topologias:
- Inserir o componente em questão na conexão correta (corrigir a topologia real).
- Adaptar o projeto e parametrização no software de comissionamento (corrigir a topologia teórica).
Verificar o hardware:
- Verificar a tensão de alimentação de 24 V.
- Verificar os cabos DRIVE-CLiQ quanto a rupturas de cabo e problemas de contato.
- Testar a capacidade de funcionamento do componente.
Nota:
Sob "Topologia --> Visualizar topologia" o software de comissionamento também oferece um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação teórica-real).

201486 <location>Topologia: Componente DRIVE-CLiQ não inserido

Message value: Componente: %1, na %2, %3, conexão: %4

Drive object: All objects
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Na comparação de topologias foi detectado um componente DRIVE-CLiQ inexistente na topologia real em relação à teórica.
Valor de alarme (r2124, interpretar como hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = Número de conexão (%4)
cc = Número de componente (%3)
bb = Classe de componente (%2)
aa = Número de componente do componente não inserido (%1)
Nota:
No dd, cc e bb vem descrito o componente onde falta o componente em questão.
A classe de componente e o número de conexão estão descritos no F01375.
Remedy: Adaptar topologias:
- Inserir o componente em questão na conexão correta (corrigir a topologia real).
- Adaptar o projeto e parametrização no software de comissionamento (corrigir a topologia teórica).
Verificar o hardware:
- Verificar a tensão de alimentação de 24 V.
- Verificar os cabos DRIVE-CLiQ quanto a rupturas de cabo e problemas de contato.
- Testar a capacidade de funcionamento do componente.
Nota:
Sob "Topologia --> Visualizar topologia" o software de comissionamento também oferece um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação teórica-real).

201487 <location>Topologia: Componente Option Slot não inserido

Message value: Componente: %1, na %2, %3, conexão: %4
Drive object: All objects
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Na comparação de topologias foi detectado um Option Slot inexistente na topologia real em relação à teórica.
Valor de alarme (r2124, interpretar como hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = Número de conexão (%4)
cc = Número de componente (%3)
bb = Classe de componente (%2)
aa = Número de componente do componente não inserido (%1)
Nota:
No dd, cc e bb vem descrito o componente onde falta o componente em questão.
A classe de componente e o número de conexão estão descritos no F01375.
Remedy: Adaptar topologias:
- Inserir o componente em questão na conexão correta (corrigir a topologia real).
- Adaptar o projeto e parametrização no software de comissionamento (corrigir a topologia teórica).
Verificar o hardware:
- Verificar a tensão de alimentação de 24 V.
- Verificar os cabos DRIVE-CLiQ quanto a rupturas de cabo e problemas de contato.
- Testar a capacidade de funcionamento do componente.
Nota:
Sob "Topologia --> Visualizar topologia" o software de comissionamento também oferece um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação teórica-real).

201489 <location>Topologia: Motor com DRIVE-CLiQ não inserido

Message value: Componente: %1, na %2, %3, conexão: %4

Drive object: All objects

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Na comparação de topologias foi detectado um motor com DRIVE-CLiQ inexistente na topologia real em relação à teórica.
Valor de alarme (r2124, interpretar como hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = Número de conexão (%4)
cc = Número de componente (%3)
bb = Classe de componente (%2)
aa = Número de componente do componente não inserido (%1)
Nota:
No dd, cc e bb vem descrito o componente onde falta o componente em questão.
A classe de componente e o número de conexão estão descritos no F01375.

Remedy: Adaptar topologias:
- Inserir o componente em questão na conexão correta (corrigir a topologia real).
- Adaptar o projeto e parametrização no software de comissionamento (corrigir a topologia teórica).
Verificar o hardware:
- Verificar a tensão de alimentação de 24 V.
- Verificar os cabos DRIVE-CLiQ quanto a rupturas de cabo e problemas de contato.
- Testar a capacidade de funcionamento do componente.
Nota:
Sob "Topologia --> Visualizar topologia" o software de comissionamento também oferece um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação teórica-real).

201505 <location>BICO: A interconexão não pode ser criada

Message value: Parâmetro: %1

Drive object: All objects

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Foi composto um telegrama PROFIdrive (p0922).
Uma interconexão contida no telegrama não pôde ser criada.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Receptor de parâmetro que deverá ser alterado.

Remedy: Criar outra interconexão.

201506 <location>BICO: Nenhum telegrama padrão

Message value: Parâmetro: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM120, TM150, TM31, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: O telegrama padrão p0922 não é atendido e por isso que é definido p0922 = 999.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Parâmetro BICO que falhou na tentativa de gravação.

Remedy: Configurar novamente o telegrama padrão desejado (p0922).

201507 <location>BICO: Existem interconexões para objetos inativos

Message value: %1

Drive object: All objects
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Existem interconexões BICO para um drive objeto inativo/inoperante.
Os parâmetros BI/CI envolvidos estão listados em r9498.
Os parâmetros BO/CO associados estão listados em r9499.
A lista de interconexões BIXO a outros drive objetos são exibidos em r9491 e r9492 do drive objeto desativado.
Nota:
r9498 e r9499 são somente gravados se p9495 não for ajustado a 0.
Alarme (r2124, representação decimall):
Número de interconexões BICO encontrado para drive objetos inativos.
Remedy: - Passar todas interconexões BICO abertas centralmente para a configuração de fábrica com p9495 = 2.
- Ativar/restabelecer a operação do drive object inoperável (reconectar ou ativar componentes).

201508 <location>BICO: Excedido o número de interconexões para objetos inativos

Message value: -
Drive object: All objects
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: O número máximo de interconexões BICO (entrada de sinais) foi excedido durante a desativação de um drive object.
Durante a desativação de um drive object todas interconexões BICO (receptores de sinais) foram listadas nos seguintes parâmetros:
- r9498[0...29]: Listagem dos parâmetros BI/CI afetados.
- r9499[0...29]: Listagem dos parâmetros BO/CO correspondentes.
Remedy: O alarme desaparece automaticamente assim que não for registrada nenhuma interconexão BICO (valor = 0) no r9498[29] e no r9499[29].
Atenção:
Ao ativar novamente o drive object todas interconexões BICO deverão ser controladas e, se necessário, restabelecidas.

201510 <location>BICO: Fonte de sinais não é Float

Message value: Parâmetro: %1
Drive object: All objects
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: A saída do conector desejada não possui o tipo correto de dados. Esta interconexão não é executada.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Número de parâmetro para qual uma interconexão deveria ser feita (saída do conector).
Remedy: Interconectar esta entrada de conector com uma saída de conector com tipo de dados Float.

201511 <location>BICO: Interligação com normalização diferente

Message value: Parâmetro: %1
Drive object: All objects
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: A interligação BICO desejada foi criada. Entretanto, ainda ocorre uma conversão entre a saída BICO e entrada BICO através dos valores de referência.
- A saída BICO possui uma unidade normalizada diferente da entrada BICO.
- Mensagem somente em interligações dentro de um drive object.

Exemplo:
A saída BICO possui a tensão como unidade normalizada e a entrada BICO tem corrente.
Entre a saída BICO e a entrada BICO é calculado o fator p2002/p2001.
p2002: Contém o valor de referência para corrente
p2001: Contém o valor de referência para tensão
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Número de parâmetro da entrada BICO (receptor de sinais).

Remedy: Nenhum necessário.

201512 <location>BICO: Nenhuma normalização disponível

Message value: %1

Drive object: All objects

Reaction: Infeed: OFF2 (OFF1)
Servo: OFF2
Vector: OFF2
Hla: OFF2

Acknowledge: POWER ON

Cause: Foi feita tentativa de se determinar um fator de conversão para uma normalização inexistente.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Unidade (p. ex. correspondente a SPEED) para a qual foi feita a tentativa de se determinar um fator.

Remedy: Criar normalização ou verificar o valor de transferência.

201513 <location>BICO: Interligação por todo o DO com normalização diferente

Message value: Parâmetro: %1

Drive object: All objects

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: A interligação BICO desejada foi criada. Entretanto, ainda ocorre uma conversão entre a saída BICO e entrada BICO através dos valores de referência.
É feita a interligação entre diferentes drive objects e a saída BICO possui uma unidade normalizada diferente da entrada BICO, ou diferentes valores de referência para a mesma unidade normalizada.
Exemplo 1:
Saída BICO com unidade normalizada de tensão, entrada BICO com unidade normalizada de corrente; a saída BICO e a entrada BICO estão em diferentes drive objects. Entre a saída BICO e a entrada BICO é calculado o fator p2002/p2001.
p2002: Contém o valor de referência para corrente
p2001: Contém o valor de referência para tensão
Exemplo 2:
Saída BICO com unidade normalizada de tensão no drive object 1 (DO1), entrada BICO com unidade normalizada de tensão no drive object 2 (DO2). Os valores de referência para tensão (p2001) de ambos drive objects possuem diferentes valores. Entre a saída BICO e a entrada BICO é calculado o fator p2001(DO1)/p2001(DO2).
p2001: Contém o valor de referência para tensão do drive object 1, 2
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Número de parâmetro da entrada BICO (receptor de sinais).

Remedy: Nenhum necessário.

201514 <location>BICO: Erro de gravação durante o Reconnect

Message value: Parâmetro: %1

Drive object: All objects
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Durante a operação de reconexão (por exemplo, enquanto reinicia ou faz o download - mas também pode ocorrer em operação normal) um parâmetro não está habilitado para ser gravado.
Exemplo:
Ao gravar a entrada BICO com formato Double Word (DWORD), no segundo índice, as áreas de memória se sobrepõem (por exemplo, p8861). O parâmetro é, então, reiniciado às configurações de fábrica.
Alarme (r2124, representação decimall):
Número de parâmetro da entrada BICO (receptor de sinais).
Remedy: Nenhum necessário.

201515 <location>BICO: Gravação de parâmetros não permitida, pois o comando mestre está ativo

Message value: -
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: O comando mestre está ativo durante a alteração da quantidade de CDS ou durante a cópia dos CDS.
Remedy: Se necessário, retornar o comando mestre e repetir o processo.

201590 <location>Drive: O intervalo de manutenção do motor expirou

Message value: Causa da Falha: %1 bin
Drive object: All objects
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: O intervalo selecionado de serviço/manutenção para este motor foi alcançado.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Número de bloco de dados do motor.
See also: p0650, p0651
Remedy: Realizar o serviço/manutenção e reajustar o intervalo de serviço/manutenção (p0651).

201600 <location>SI P1 (CU): STOP A ativado

Message value: %1
Drive object: HLA, HLA_840
Reaction: OFF2
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Cause: A função "Safety Integrated" integrada em acionamento na Control Unit (CU) detectou um erro e disparou o STOP A (STO através do circuito de desligamento de segurança da Control Unit).
- A dinamização forçada do circuito de desligamento de segurança da Control Unit falhou.
- Reação subsequente da falha F01611 (defeito em um canal de monitoramento).
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
0: Solicitação de parada feita pelo canal de monitoramento 2.
1005: STO ativo, mesmo se nenhum STO estiver ativado e não existir nenhum STOP A interno.
1010: STO inativo, mesmo se um STO estiver ativado ou existir um STOP A interno.
9999: Reação subsequente da falha F01611.

Remedy: - Ativar e desativar novamente o torque desativado com segurança.
- Substituir o Hydraulic Module afetado.
Sobre o valor de falha = 9999:
- Executar o diagnóstico da falha F01611 pendente.
Nota:
CU: Control Unit
SI: Safety Integrated
STO: Safe Torque Off (torque desativado com segurança) / SH: Safe standstill (parada segura)

201600 <location>SI P1 (CU): STOP A ativado

Message value: %1
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF2
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Cause: A função "Safety Integrated" integrada em acionamento na Control Unit (CU) detectou um erro e disparou o STOP A (STO através do circuito de desligamento de segurança da Control Unit).
- A dinamização forçada do circuito de desligamento de segurança da Control Unit falhou.
- Reação subsequente da falha F01611 (defeito em um canal de monitoramento).
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
0: Solicitação de parada feita pelo canal de monitoramento 2.
1005: STO ativo, mesmo se nenhum STO estiver ativado e não existir nenhum STOP A interno.
1010: STO inativo, mesmo se um STO estiver ativado ou existir um STOP A interno.
1015: A resposta do STO é diferente para Motor Modules ligados em paralelo.
9999: Reação subsequente da falha F01611.
Remedy: - Selecionar a desativação de torque com segurança e depois desselecionar.
- Substituir o Motor Module correspondente.
Para o valor de falha = 9999:
- Executar o diagnóstico para a falha F01611 existente.
Nota:
Control Unit: Control Unit
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated
STO: Safe Torque Off (torque desativado com segurança) / SH: Safe standstill (parada segura)

201611 <location>SI P1 (CU): Defeito em um canal de monitoramento

Message value: %1
Drive object: HLA, HLA_840
Reaction: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: A função "Safety Integrated" integrada em acionamento no processador 1 detectou um erro na comparação cruzada de dados entre os dois canais de monitoramento e disparou o STOP F.

Como consequência desta falha, depois de expirar o tempo de transição (p9658) parametrizado, é indicada a falha F01600 (SI CU: STOP A gerado).

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):

0: Solicitação de parada feita pelo canal de monitoramento 2.

1 ... 999:

Número do dado verificado pela comparação cruzada que causou esta falha. Este número também é indicado no r9795.

1: SI Ciclo de monitoramento (r9780, r9880).

2: SI Habilitação de funções seguras (p9601, p9801). Somente os Bits suportados serão submetidos à comparação cruzada.

3: SI Comutação SGE Tempo de tolerância (p9650, p9850).

4: SI Tempo de transição de STOP F para STOP A (p9658, p9858).

6: SI Motion Habilitação de funções seguras (p9501, valor interno).

7: SI Tempo de retardo do STO com Safe Stop 1 (p9652, p9852).

8: SI Endereço de PROFIsafe (p9610, p9810).

9: SI Tempo de estabilização para STO/SBC/SS1 (HM) (p9651, p9851).

10: SI Tempo de retardo para o disparo do STO com ESR (p9697, p9897).

11: SI HLA Válvula de fechamento Configuração dos contatos de resposta (p9626, p9826).

12: SI HLA Válvula de fechamento Ativar tempo de espera (p9625[0], p9825[0]).

13: SI HLA Válvula de fechamento Desativar tempo de espera (p9625[1], p9825[1]).

14: SI PROFIsafe Seleção de telegrama (p9611, p9811).

1000: O temporizador de controle expirou.

Alternativamente, durante o tempo de aprox. 5 x p9650 foi detectado o seguinte:

- Houve uma ocorrência muito alta de troca de sinais no terminal STO do Hydraulic Module.

- O STO foi disparado com uma frequência muito alta (também como reação subsequente) através do PROFIsafe/TM54F.

1001, 1002: Erro de inicialização do temporizador de alteração/controle.

1900: Erro de CRC no setor SAFETY.

1901: Erro de CRC no setor ITCM.

1902: Ocorreu uma sobrecarga no setor ITCM durante a operação.

1903: Erro de parametrização interno no cálculo CRC.

1950: A temperatura do módulo está fora da faixa de temperatura admissível.

1951: Temperatura de módulo inaceitável.

2000: Estado de ativação STO diferente nos dois canais de monitoramento.

2001: Resposta da desativação STO diferente nos dois canais de monitoramento.

2002: Estado do temporizador de retardo SS1 diferente nos dois canais de monitoramento (estado do temporizador no p9650/p9850).

2003: Estado do terminal STO diferente nos dois canais de monitoramento.

6000 ... 6999:

Erro na ativação do PROFIsafe.

Nestes valores de falha são transmitidos sinais de controle à prova de falhas (Failsafe Values) para as funções de segurança.

6000: Ocorreu um erro grave na comunicação do PROFIsafe.

6064 ... 6071: Erro na interpretação do parâmetro F. Os valores dos parâmetros F transmitidos não coincidem com os valores esperados no driver do PROFIsafe.

6064: O endereço de destino e o endereço do PROFIsafe são diferentes (F_Dest_Add).

6065: Endereço de destino inválido (F_Dest_Add).

6066: Endereço de origem inválido (F_Source_Add).

6067: Tempo de watchdog inválido (F_WD_Time).

6068: Nível SIL incorreto (F_SIL).

6069: Extensão F-CRC incorreta (F_CRC_Length).

6070: Versão de parâmetro F incorreta (F_Par_Version).

6071: Erro de CRC nos parâmetros F (CRC1). O valor CRC transmitido do parâmetro F não coincide com o valor calculado no driver de PROFIsafe.

6072: A parametrização F é inconsistente.

6165: Na recepção do telegrama do PROFIsafe foi constatada uma falha de comunicação. A falha também pode ocorrer se for recebido um telegrama PROFIsafe inconsistente ou desatualizado depois de se desligar e ligar a Control Unit ou depois de se conectar o cabo PROFIBUS/PROFINET.

6166: Foi constatado um erro de monitoramento de tempo ao receber o telegrama do PROFIsafe.

Remedy: Sobre o valor de falha = 1 ... 5 e 7 ... 999:
- Verificar o dado da comparação cruzada que causou o STOP F.
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
- Atualizar o software do Hydraulic Module.
- Atualizar o software da Control Unit.

Sobre o valor de falha = 6:
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
- Atualizar o software do Hydraulic Module.
- Atualizar o software da Control Unit.

Sobre o valor de falha = 1000:
- Controlar a fiação do terminal STO no Hydraulic Module (problemas de contato).
- PROFIsafe: Eliminar os problemas de contato e falhas no PROFIBUS Master/PROFINET Controller.
- Controlar a fiação das entradas seguras no TM54F (problemas de contato).

Sobre o valor de falha = 1001, 1002:
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
- Atualizar o software do Hydraulic Module.
- Atualizar o software da Control Unit.

Sobre o valor de falha = 1900, 1901, 1902:
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
- Atualizar o software da Control Unit.
- Substituir a Control Unit.

Sobre o valor de falha = 2000, 2001, 2002, 2003, 2004, 2005:
- Verificar o tempo de tolerância da comutação SGE e aumentar eventualmente (p9650/p9850, p9652/p9852).
- Verificar a fiação das entradas seguras (SGE) (problemas de contato).
- Controle das causas para a ativação do STO no r9772. Com as funções SMM ativas (p9501 = 1) a ativação do STO também pode ocorrer através destas funções.
- Substituir o Hydraulic Module afetado.

Nota:

Esta falha pode ser confirmada depois de eliminar a causa da falha e de ativar e desativar o STO na ordem correta.

Sobre o valor de falha = 6000:
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
- Verificar se existem falhas na comunicação DRIVE-CLiQ entre os dois canais de monitoramento e, se necessário, executar o diagnóstico nas falhas encontradas.
- Configurar os ciclos de monitoramento maiores (p9500, p9511).
- Atualizar o Firmware com a versão mais recente.
- Contatar a Hotline.
- Substituir a Control Unit.

Sobre o valor de falha = 6064:
- Verificar o ajuste do valor no parâmetro F_Dest_Add no PROFIsafe-Slave.
- Verificar a configuração do endereço do PROFIsafe da Control Unit (p9610) e do Hydraulic Module (p9810).

Sobre o valor de falha = 6065:
- Verificar o ajuste do valor no parâmetro F_Dest_Add no PROFIsafe-Slave. O endereço de destino não pode ser 0 nem FFFF!

Sobre o valor de falha = 6066:
- Verificar o ajuste do valor no parâmetro F_Source_Add no PROFIsafe-Slave. O endereço de origem não pode ser 0 nem FFFF!

Sobre o valor de falha = 6067:
- Verificar o ajuste do valor no parâmetro F_WD_Time no PROFIsafe-Slave. O tempo de watchdog não pode ser 0!

Sobre o valor de falha = 6068:
- Verificar o ajuste do valor no parâmetro F_SIL no PROFIsafe-Slave. O nível SIL deve corresponder ao SIL2!

Sobre o valor de falha = 6069:
- Verificar o ajuste do valor no parâmetro F_CRC_Length no PROFIsafe-Slave. O ajuste da extensão do CRC2 é 2-Byte--CRC em modo V1 e 3-Byte-CRC em modo V2!

Sobre o valor de falha = 6070:

- Verificar o ajuste do valor no parâmetro F_Par_Version no PROFIsafe-Slave. O valor para o parâmetro F da versão é 0 em modo V1 e 1 em modo V2!

Sobre o valor de falha = 6071:

- Verificar e, se necessário, atualizar o ajuste dos valores dos parâmetros F e do CRC calculado de parâmetro F (CRC1) no PROFIsafe-Slave.

Sobre o valor de falha = 6072:

- Verificar e, se necessário, corrigir os valores dos parâmetros F.

Para os parâmetros F_CRC_Length e F_Par_Version são permitidas as seguintes combinações:

F_CRC_Length = 2-Byte-CRC e F_Par_Version = 0

F_CRC_Length = 3-Byte-CRC e F_Par_Version = 1

Sobre o valor de falha = 6165:

- Se a falha ocorrer após a inicialização da Control Unit ou após a conexão do cabo PROFIBUS/PROFINET, deve-se confirmar a falha.
- Verificar a configuração e a comunicação no PROFIsafe-Slave.
- Verificar e, se necessário, aumentar o ajuste do valor para o parâmetro F_WD_Time no PROFIsafe-Slave.
- Verificar se existem falhas na comunicação DRIVE-CLiQ entre os dois canais de monitoramento e, se necessário, executar o diagnóstico nas falhas encontradas.
- Verificar se todos os parâmetros F do acionamento coincidem com os parâmetros F do F-Host.

Sobre o valor de falha = 6166:

- Verificar a configuração e a comunicação no PROFIsafe-Slave.
- Verificar e, se necessário, aumentar o ajuste do valor para o parâmetro F_WD_Time no PROFIsafe-Slave.
- Interpretar a informação de diagnóstico no F-Host.
- Inspecionar a conexão do PROFIsafe.
- Verificar se todos os parâmetros F do acionamento coincidem com os parâmetros F do F-Host.

Nota:

CU: Control Unit

EP: Enable Pulses (habilitação de pulsos)

ESR: Extended Stop and Retract (parada e retrocesso ampliados)

MM: Motor Module

SGE: Entrada segura

SI: Safety Integrated

SMM: Safe Motion Monitoring

SS1: Safe Stop 1 (equivale à categoria Stop 1 conforme EN60204)

STO: Safe Torque Off (torque desativado com segurança) / SH: Safe standstill (parada segura)

201611 <location>SI P1 (CU): Defeito em um canal de monitoramento

Message value: %1

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: A função "Safety Integrated" integrada em acionamento no processador 1 detectou um erro na comparação cruzada de dados entre os dois canais de monitoramento e disparou o STOP F.

Como consequência desta falha, depois de expirar o tempo de transição (p9658) parametrizado, é indicada a falha F01600 (SI CU: STOP A gerado).

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):

0: Solicitação de parada feita pelo canal de monitoramento 2.

1 ... 999:

Número do dado verificado pela comparação cruzada que causou esta falha. Este número também é indicado no r9795.

1: SI Ciclo de monitoramento (r9780, r9880).

2: SI Habilitação de funções seguras (p9601, p9801). Somente os Bits suportados serão submetidos à comparação cruzada.

3: SI Comutação SGE Tempo de tolerância (p9650, p9850).

4: SI Tempo de transição de STOP F para STOP A (p9658, p9858).

5: SI Habilitação de controle de frenagem seguro (p9602, p9802).

6: SI Motion Habilitação de funções seguras (p9501, valor interno).

7: SI Tempo de retardo do STO com Safe Stop 1 (p9652, p9852).

8: SI Endereço de PROFIsafe (p9610, p9810).

9: SI Tempo de estabilização para STO/SBC/SS1 (MM) (p9651, p9851).

10: SI Tempo de retardo para o disparo do STO com ESR (p9697, p9897).

11: SI Modo Safe Brake Adapter, interconexão BICO (p9621, p9821).

12: SI Safe Brake Adapter Relé de tempo de ligação (p9622[0], p9822[0]).

13: SI Safe Brake Adapter Relé de tempo de desligamento (p9622[1], p9822[1]).

14: SI PROFIsafe Seleção de telegrama (p9611, p9811).

1000: O temporizador de controle expirou.

Alternativamente, durante o tempo de aprox. 5 x p9650 foi detectado o seguinte:

- Houve uma ocorrência muito alta de troca de sinais no terminal EP do Motor Module.
- O STO foi disparado com uma frequência muito alta (também como reação subsequente) através do PROFIsafe/TM54F.
- A supressão de pulsos segura (r9723.9) foi disparada com uma frequência muito alta (também como reação subsequente).

1001, 1002: Erro de inicialização do temporizador de alteração/controle.

1900: Erro de CRC no setor SAFETY.

1901: Erro de CRC no setor ITCM.

1902: Ocorreu uma sobrecarga no setor ITCM durante a operação.

1903: Erro de parametrização interno no cálculo CRC.

1950: A temperatura do módulo está fora da faixa de temperatura admissível.

1951: Temperatura de módulo inaceitável.

2000: Estado de ativação STO diferente nos dois canais de monitoramento.

2001: Resposta da desativação STO diferente nos dois canais de monitoramento.

2002: Estado do temporizador de retardo SS1 diferente nos dois canais de monitoramento (estado do temporizador no p9650/p9850).

2003: Estado do terminal STO diferente nos dois canais de monitoramento.

2004: Estado da ativação do STO diferente para Motor Module ligado em paralelo.

2005: A resposta da supressão de pulsos segura é diferente na Control Unit e no Motor Module ligado em paralelo.

6000 ... 6999:

Erro na ativação do PROFIsafe.

Nestes valores de falha são transmitidos sinais de controle à prova de falhas (Failsafe Values) para as funções de segurança.

6000: Ocorreu um erro grave na comunicação do PROFIsafe.

6064 ... 6071: Erro na interpretação do parâmetro F. Os valores dos parâmetros F transmitidos não coincidem com os valores esperados no driver do PROFIsafe.

6064: O endereço de destino e o endereço do PROFIsafe são diferentes (F_Dest_Add).

6065: Endereço de destino inválido (F_Dest_Add).

6066: Endereço de origem inválido (F_Source_Add).

6067: Tempo de watchdog inválido (F_WD_Time).

6068: Nível SIL incorreto (F_SIL).

6069: Extensão F-CRC incorreta (F_CRC_Length).

6070: Versão de parâmetro F incorreta (F_Par_Version).

6071: Erro de CRC nos parâmetros F (CRC1). O valor CRC transmitido do parâmetro F não coincide com o valor calculado no driver de PROFIsafe.

6072: A parametrização F é inconsistente.

6165: Na recepção do telegrama do PROFIsafe foi constatada uma falha de comunicação. A falha também pode ocorrer se for recebido um telegrama PROFIsafe inconsistente ou desatualizado depois de se desligar e ligar a Control Unit ou depois de se conectar o cabo PROFIBUS/PROFINET.

6166: Foi constatado um erro de monitoramento de tempo ao receber o telegrama do PROFIsafe.

Remedy: Sobre o valor de falha = 1 ... 5 e 7 ... 999:
- Verificar o dado da comparação cruzada que causou o STOP F.
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
- Atualizar o software do Motor Module.
- Atualizar o software da Control Unit.

Sobre o valor de falha = 6:
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
- Atualizar o software do Motor Module.
- Atualizar o software da Control Unit.

Sobre o valor de falha = 1000:
- Controlar a fiação do terminal EP no Motor Module (problemas de contato).
- PROFIsafe: Eliminar os problemas de contato e falhas no PROFIBUS Master/PROFINET Controller.
- Controlar a fiação das entradas seguras no TM54F (problemas de contato).
- Controlar o tempo de tolerância da comutação F-DI e aumentar eventualmente (p9650/p9850).

Sobre o valor de falha = 1001, 1002:
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
- Atualizar o software do Motor Module.
- Atualizar o software da Control Unit.

Sobre o valor de falha = 1900, 1901, 1902:
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
- Atualizar o software da Control Unit.
- Substituir a Control Unit.

Sobre o valor de falha = 2000, 2001, 2002, 2003, 2004, 2005:
- Verificar o tempo de tolerância da comutação SGE e aumentar eventualmente (p9650/p9850, p9652/p9852).
- Verificar a fiação das entradas seguras (SGE) (problemas de contato).
- Controle das causas para a ativação do STO no r9772. Com as funções SMM ativas (p9501 = 1) a ativação do STO também pode ocorrer através destas funções.
- Substituir o Motor Module afetado.

Nota:
Esta falha pode ser confirmada depois de eliminar a causa da falha e de ativar e desativar o STO na ordem correta.

Sobre o valor de falha = 6000:
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
- Verificar se existem falhas na comunicação DRIVE-CLiQ entre os dois canais de monitoramento e, se necessário, executar o diagnóstico nas falhas encontradas.
- Configurar os ciclos de monitoramento maiores (p9500, p9511).
- Atualizar o Firmware com a versão mais recente.
- Contatar a Hotline.
- Substituir a Control Unit.

Sobre o valor de falha = 6064:
- Verificar o ajuste do valor no parâmetro F_Dest_Add no PROFIsafe-Slave.
- Verificar a configuração do endereço do PROFIsafe da Control Unit (p9610) e do Motor Module (p9810).

Sobre o valor de falha = 6065:
- Verificar o ajuste do valor no parâmetro F_Dest_Add no PROFIsafe-Slave. O endereço de destino não pode ser 0 nem FFFF!

Sobre o valor de falha = 6066:
- Verificar o ajuste do valor no parâmetro F_Source_Add no PROFIsafe-Slave. O endereço de origem não pode ser 0 nem FFFF!

Sobre o valor de falha = 6067:
- Verificar o ajuste do valor no parâmetro F_WD_Time no PROFIsafe-Slave. O tempo de watchdog não pode ser 0!

Sobre o valor de falha = 6068:
- Verificar o ajuste do valor no parâmetro F_SIL no PROFIsafe-Slave. O nível SIL deve corresponder ao SIL2!

Sobre o valor de falha = 6069:

- Verificar o ajuste do valor no parâmetro F_CRC_Length no PROFIsafe-Slave. O ajuste da extensão do CRC2 é 2-Byte--CRC em modo V1 e 3-Byte-CRC em modo V2!

Sobre o valor de falha = 6070:

- Verificar o ajuste do valor no parâmetro F_Par_Version no PROFIsafe-Slave. O valor para o parâmetro F da versão é 0 em modo V1 e 1 em modo V2!

Sobre o valor de falha = 6071:

- Verificar e, se necessário, atualizar o ajuste dos valores dos parâmetros F e do CRC calculado de parâmetro F (CRC1) no PROFIsafe-Slave.

Sobre o valor de falha = 6072:

- Verificar e, se necessário, corrigir os valores dos parâmetros F.

Para os parâmetros F_CRC_Length e F_Par_Version são permitidas as seguintes combinações:

F_CRC_Length = 2-Byte-CRC e F_Par_Version = 0

F_CRC_Length = 3-Byte-CRC e F_Par_Version = 1

Sobre o valor de falha = 6165:

- Se a falha ocorrer após a inicialização da Control Unit ou após a conexão do cabo PROFIBUS/PROFINET, deve-se confirmar a falha.

- Verificar a configuração e a comunicação no PROFIsafe-Slave.

- Verificar e, se necessário, aumentar o ajuste do valor para o parâmetro F_WD_Time no PROFIsafe-Slave.

- Verificar se existem falhas na comunicação DRIVE-CLiQ entre os dois canais de monitoramento e, se necessário, executar o diagnóstico nas falhas encontradas.

Sobre o valor de falha = 6166:

- Verificar a configuração e a comunicação no PROFIsafe-Slave.

- Verificar e, se necessário, aumentar o ajuste do valor para o parâmetro F_WD_Time no PROFIsafe-Slave.

- Interpretar a informação de diagnóstico no F-Host.

- Inspecionar a conexão do PROFIsafe.

Nota:

CU: Control Unit

EP: Enable Pulses (habilitação de pulsos)

ESR: Extended Stop and Retract (parada e retrocesso ampliados)

MM: Motor Module

SGE: Entrada segura

SI: Safety Integrated

SMM: Safe Motion Monitoring

SS1: Safe Stop 1 (equivale à categoria Stop 1 conforme EN60204)

STO: Safe Torque Off (torque desativado com segurança) / SH: Safe standstill (parada segura)

201612 <location>SI P1 (CU): Entradas STO diferentes em módulos de potência ligados em paralelo

Message value: Causa da Falha: %1 bin

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: A função "Safety Integrated" integrada no acionamento na Control Unit (CU) detectou diferentes estados das entradas STO associadas com AND nos módulos de potência e disparou a função STOP F.

Como consequência desta falha, depois de expirar o tempo de transição (p9658) parametrizado, é indicada a falha F01600 (SI CU: STOP A ativado).

Valor de falha (r0949, interpretar como binário):

Imagem binária das entradas digitais da Control Unit que foram utilizadas como fonte de sinais para a função "Torque desativado com segurança".

Remedy: - checar o tempo de tolerância da comutação SGE e eventualmente aumentar o valor (p9650).
- checar o cabeamento das entradas seguras (SGE) (problemas de contato).
Nota:
CU: Control Unit
SGE: Entrada segura
SI: Safety Integrated
STO: Safe Torque Off (torque desativado com segurança) / SH: Safe standstill (parada segura)

201620 <location>SI P1 (CU): Torque desativado com segurança ativo

Message value: -
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: A função "Torque com segurança desativado" (STO) das funções básicas foi selecionada na Control Unit pelo terminal de entrada e está ativa.
Nota:
- Esta mensagem não gera nenhuma reação de parada segura.
- Esta mensagem não é apresentada quando o STO é selecionado utilizando as Funções estendidas.
Remedy: Nenhum necessário.
Nota:
Control Unit: Control Unit
SI: Safety Integrated
STO: Safe Torque Off (torque desativado com segurança) / SH: Safe standstill (parada segura)

201621 <location>SI P1 (CU): Safe Stop 1 ativo

Message value: -
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: A função "Safe Stop 1" (SS1) foi selecionada na Control Unit (CU) e está ativa.
Nota:
Esta mensagem não gera nenhuma reação Parada Segura.
Remedy: Nenhum necessário.
Nota:
Control Unit: Control Unit
SI: Safety Integrated
SS1: Safe Stop 1 (corresponde à categoria Stop 1 conforme EN60204)

201625 <location>SI P1 (CU): O sinal de vida nos dados de Safety está com falha

Message value: %1
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF2
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Cause: A função "Safety Integrated" integrada em acionamento na Control Unit (CU) detectou um erro no sinal de vida dos dados do Safety entre os dois canais de monitoramento e disparou o STOP A.
- A comunicação DRIVE-CLiQ foi interrompida ou falhou.
- Ocorreu um estouro do intervalo de tempo do software do Safety.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Somente para o diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Remedy: - Ativar e desativar novamente o torque desativado com segurança.
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
- Verificar se existem falhas na comunicação DRIVE-CLiQ entre os dois canais de monitoramento e, se necessário, executar o diagnóstico nas falhas encontradas.
- Desativar as funções de acionamento dispensáveis.
- Reduzir o número de acionamentos.
- Verificar se a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos estão de acordo com as diretrizes EMC (compatibilidade eletromagnética).

Nota:
CU: Control Unit
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

201630 <location>SI P1 (CU): Controle de frenagem com falha

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: A função "Safety Integrate" do drive integrado na Control Unit (CU) detectou uma falha de controle de freio e um STOP A foi iniciado.
- o cabo do motor não está corretamente protegido.
- defeito no circuito de controle do Motor Module.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
10, 11:
Falha na operação "abrir o freio de retenção".
- Parâmetro p1278 ajustado incorretamente.
- Nenhum freio conectado ou dano na fiação (verifique se o freio é liberado para p1278 = 1 e p9602/p9802 = 0 (SBC desativado)).
- Falha de aterramento no cabo de freio.

20:
Falha no estado "freio aberto".
- Curto-circuito no enrolamento do freio.

30, 31:
Falha na operação "fechar o freio de retenção".
- Nenhum freio conectado ou danos na fiação (se o freio é liberado para p1278 = 1 e p9602/p9802 = 0 (SBC desativado)).
- Curto-circuito no enrolamento do freio.

40:
Falha no estado "freio fechado".

50:
Falha no circuito de controle de freio da Control Unit ou falha de comunicação entre a Control Unit e o Motor Module (controle de freio).

80:
Adaptador de Freio Seguro.
Falha no circuito de controle de freio da Control Unit ou falha de comunicação entre a Control Unit e o Motor Module (controle de freio).

90:
Freio liberado para finalidade de serviço (X4).

Remedy: - verifique o parâmetro p1278 (para SBC, somente p1278 = 0 é permitido).
- para uma conexão paralela, verifique a configuração do grupo de dados do módulo de potência para controlar o freio de retenção (p7015).
- selecione Safe Torque Off e desmarque novamente.
- verifique a conexão de freio de retenção do motor.
- verifique a função do freio de retenção do motor.
- verifique se há um erro de comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o Motor Module envolvido e, se necessário, realize uma rotina de diagnósticos para as falhas identificadas.
- verifique se o projeto de gabinete elétrico e roteamento de cabo estão de acordo com os regulamentos da EMC (por exemplo, a proteção do cabo do motor e dos condutores de freio são conectados com a placa de conexão de proteção e os conectores de motor estão firmemente parafusados à caixa).
- substitua o Motor Module envolvido.

Operação com o Safe Brake Module ou Safe Brake Adapter:
- verifique a conexão Safe Brake Module ou Safe Brake Adapter.
- Substitua o Safe Brake Module ou Safe Brake Adapter.

Nota:
CU: Control Unit
SBC: Safe Brake Control
SI: Safety Integrate

201631 <location>SI P1 (CU): Configuração de freio de parada de motor/SBC inconsistente

Message value: -
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Uma configuração do freio de retenção do motor e o SBC foi detectada como não prática.
As seguintes configurações podem resultar nesta mensagem:
- "Nenhum freio de retenção de motor está disponível" (p1215 = 0) e "SBC" habilitado (p9602 = 1).
- "Freio de retenção de motor como um controle de sequência, conexão pela BICO" (p1215 = 3) e "SBC" habilitado (p9602 = 1).

Nota:
SBC: Safe Brake Control

Remedy: Verifique a parametrização do freio de retenção do motor e o SBC e corrija.
See also: p1215, p9602, p9802

201640 <location>SI P1 (CU): Detectada a substituição de componentes e confirmação/salvamento necessário

Message value: %1
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: A função "Safety Integrated" integrada em acionamento detectou uma substituição de componentes.
A operação do acionamento afetado não é mais possível.
Com as funções de Safety ativas, a realização de um teste de aprovação parcial é necessária após uma substituição de componentes.
Valor de falha (r0949, interpretar como binário):
Bit 0 = 1:
Foi detectada a substituição da Control Unit.
Bit 1 = 1:
Foi detectada a substituição do Motor Module/Hydraulic Module.
Bit 2 = 1:
Foi detectada a substituição do Power Module.
Bit 3 = 1:
Foi detectada a substituição do Sensor Module do canal 1.
Bit 4 = 1:
Foi detectada a substituição do Sensor Module do canal 2.
Bit 5 = 1:
Foi detectada a substituição do sensor do canal 1.
Bit 6 = 1:
Foi detectada a substituição do sensor do canal 2.

Remedy: - Confirmar a substituição de componentes (p9702 = 29).
- Salvar todos os parâmetros (p0977 = 1 e/ou p0971 = 1 ou "Copiar da RAM para a ROM").
- Confirmar falha (p. ex. BI: p2103).
Nota:
Além da falha também é definido o bit de diagnóstico r9776.2 e r9776.3.
See also: p9702, r9776

201641 <location>SI P1 (CU): Detectada a substituição de componentes e salvamento necessário

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: A função "Safety Integrated" integrada em acionamento detectou uma substituição de componentes.
Não é mais disparada nenhuma reação de falha e dessa forma a operação do respectivo acionamento não é mais restringida.
Com as funções de Safety ativas, a realização de um teste de aprovação parcial é necessária após uma substituição de componentes.
Valor de falha (r0949, interpretar como binário):
Bit 0 = 1:
Foi detectada a substituição da Control Unit.
Bit 1 = 1:
Foi detectada a substituição do Motor Module/Hydraulic Module.
Bit 2 = 1:
Foi detectada a substituição do Power Module.
Bit 3 = 1:
Foi detectada a substituição do Sensor Module do canal 1.
Bit 4 = 1:
Foi detectada a substituição do Sensor Module do canal 2.
Bit 5 = 1:
Foi detectada a substituição do sensor do canal 1.
Bit 6 = 1:
Foi detectada a substituição do sensor do canal 2.

Remedy: - Salvar todos os parâmetros (p0977 = 1 e/ou p0971 = 1 ou "Copiar da RAM para a ROM").
- Confirmar falha (p. ex. BI: p2103).
See also: r9776

201641 <location>SI P1 (CU): Detectada a substituição de componentes e salvamento necessário

Message value: %1
Drive object: TM54F_MA
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: A função "Safety Integrated" integrada em acionamento detectou a substituição de um Terminal Module 54F (TM54F).
Remedy: - Salvar todos os parâmetros (p0977 = 1 e/ou p0971 = 1 ou "Copiar da RAM para a ROM").
- Confirmar falha (p. ex. BI: p2103).
See also: r9776

201649 <location>SI P1 (CU): Erro de software interno

Message value: %1
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF2
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Cause: Ocorreu um erro interno do software do Safety Integrated na Control Unit.
Nota:
A falha gera um STOP A que não é confirmável.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
Remedy: - Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
- Repetir a colocação em funcionamento da função "Safety Integrated" e executar o POWER ON.
- Atualizar o Firmware da Control Unit para a versão mais recente.
- Contatar a Hotline.
- Substituir a Control Unit.
Nota:
CU: Control Unit
SI: Safety Integrated

201650 <location>SI P1 (CU): Teste de aprovação necessário

Message value: %1
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF2
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: A função "Safety Integrated" integrada em acionamento no canal de monitoramento 1 requer um teste de aprovação.
Nota:
Esta falha resulta em um STOP A confirmável.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
130: Parâmetros Safety para canal de monitoramento 2 não disponíveis.
Nota:
Este valor de falha sempre é disparado durante o primeiro comissionamento do Safety Integrated.
1000: As somas de verificação teórica e real no canal de monitoramento 1 não são idênticas (inicialização).
- Por causa da alteração do tempo de amostragem do controlador de corrente (p0115[0]) que o tempo de ciclo foi adaptado às Safety Integrated Basic Functions (r9780).
- Pelo menos um dos dados controlados pela soma de verificação apresentou defeito.
- Parâmetro Safety configurado como offline e carregado na Control Unit.
2000: As somas de verificação teórica e real no canal de monitoramento 1 não são idênticas (modo de comissionamento).
- A soma de verificação teórica no canal de monitoramento 1 não foi especificada corretamente (p9799 diferente de r9798).
- Na desativação das funções de segurança não foi desativado o p9501 ou o p9503.
2001: As somas de verificação teórica e real no canal de monitoramento 2 não são idênticas (modo de comissionamento).
- A soma de verificação teórica no canal de monitoramento 2 não foi especificada corretamente (p9899 diferente de r9898).
- Na desativação das funções de segurança não foi desativado o p9501 ou o p9503.
2002: A habilitação das funções seguras diverge entre os dois canais de monitoramento (p9601 diferente de p9801).
2003: Teste de aprovação necessário por causa da alteração de um parâmetro de Safety.
2004: Teste de aprovação necessário por causa do download de um projeto com funções de Safety habilitadas.
2005: O Safety Logbook detectou uma alteração na soma de verificação funcional do Safety. É necessário um teste de aprovação.
2010: A habilitação do controle de frenagem seguro diverge entre os dois canais de monitoramento (p9602 diferente de p9802).
2020: Erro ao salvar os parâmetros de Safety para canal de monitoramento 2.
3003: Teste de aprovação necessário por causa da alteração de um parâmetro de Safety associado ao hardware.
3005: O Safety Logbook detectou uma alteração na soma de verificação de Safety associada ao hardware. É necessário um teste de aprovação.
9999: Reação subsequente de outra falha de segurança ocorrida durante a inicialização, o que requer um teste de aprovação.

Remedy: Sobre o valor de falha = 130:

- Executar o comissionamento do Safety.

Sobre o valor de falha = 1000:

- Verificar o tempo de ciclo para as Safety Integrated Basic Functions (r9780) e corrigir a soma de verificação teórica (p9799).
- Executar novamente o comissionamento do Safety.
- Substituir o cartão de memória ou a Control Unit.
- Ativar os parâmetros de Safety no respectivo acionamento com o STARTER (alterar as configurações, copiar os parâmetros, depois ativar as configurações).

Sobre o valor de falha = 2000:

- Controlar os parâmetros de Safety no canal de monitoramento 1 e corrigir a soma de verificação teórica (p9799).

Sobre o valor de falha = 2001:

- Controlar os parâmetros de Safety no canal de monitoramento 2 e corrigir a soma de verificação teórica (p9899).

Sobre o valor de falha = 2002:

- Verificar a habilitação das funções seguras nos dois canais de monitoramento (p9601 = p9801).

Sobre o valor de falha = 2003, 2004, 2005:

- Executar o teste de aprovação e gerar o protocolo de aprovação.

O procedimento para o teste de aprovação, assim como um exemplo do protocolo de aprovação estão disponíveis na seguinte literatura:

SINAMICS S120 Manual de funções para Safety Integrated

A falha com o valor de falha 2005 somente pode ser confirmada com a função "STO" desativada.

Sobre o valor de falha = 2010:

- Verificar o controle de frenagem seguro nos dois canais de monitoramento (p9602 = p9802).

Sobre o valor de falha = 2020:

- Executar novamente o comissionamento do Safety.
- Substituir o cartão de memória ou a Control Unit.

Sobre o valor de falha = 3003:

- Realizar os testes de funcionamento do hardware modificado e gerar um protocolo de aprovação.

O procedimento para o teste de aprovação, assim como um exemplo do protocolo de aprovação estão disponíveis na seguinte literatura:

SINAMICS S120 Manual de funções para Safety Integrated

Sobre o valor de falha = 3005:

- Realizar os testes de funcionamento do hardware modificado e gerar um protocolo de aprovação.

A falha com o valor de falha 3005 somente pode ser confirmada com a função "STO" desativada.

Sobre o valor de falha = 9999:

- Executar o diagnóstico para as demais falhas de Safety pendentes.

Nota:

CU: Control Unit

MM: Motor Module

SI: Safety Integrated

STO: Safe Torque Off (torque desativado com segurança)

See also: p9799, p9899

201650 <location>SI P1 (CU): Teste de aprovação necessário

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: A função "Safety Integrated" integrada em acionamento no canal de monitoramento 1 requer um teste de aprovação.
Nota:
Esta falha resulta em um STOP A confirmável.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
130: Parâmetros Safety para canal de monitoramento 2 não disponíveis.
Nota:
Este valor de falha sempre é disparado durante o primeiro comissionamento do Safety Integrated.
1000: As somas de verificação teórica e real no canal de monitoramento 1 não são idênticas (inicialização).
- Por causa da alteração do tempo de amostragem do controlador de corrente (p0115[0]) que o tempo de ciclo foi adaptado às Safety Integrated Basic Functions (r9780).
- Pelo menos um dos dados controlados pela soma de verificação apresentou defeito.
- Parâmetro Safety configurado como offline e carregado na Control Unit.
2000: As somas de verificação teórica e real no canal de monitoramento 1 não são idênticas (modo de comissionamento).
- A soma de verificação teórica no canal de monitoramento 1 não foi especificada corretamente (p9799 diferente de r9798).
- Na desativação das funções de segurança não foi desativado o p9501 ou o p9503.
2001: As somas de verificação teórica e real no canal de monitoramento 2 não são idênticas (modo de comissionamento).
- A soma de verificação teórica no canal de monitoramento 2 não foi especificada corretamente (p9899 diferente de r9898).
- Na desativação das funções de segurança não foi desativado o p9501 ou o p9503.
2002: A habilitação das funções seguras diverge entre os dois canais de monitoramento (p9601 diferente de p9801).
2003: Teste de aprovação necessário por causa da alteração de um parâmetro de Safety.
2004: Teste de aprovação necessário por causa do download de um projeto com funções de Safety habilitadas.
2005: O Safety Logbook detectou uma alteração na soma de verificação funcional do Safety. É necessário um teste de aprovação.
2020: Erro ao salvar os parâmetros de Safety para canal de monitoramento 2.
3003: Teste de aprovação necessário por causa da alteração de um parâmetro de Safety associado ao hardware.
3005: O Safety Logbook detectou uma alteração na soma de verificação de Safety associada ao hardware. É necessário um teste de aprovação.
9999: Reação subsequente de outra falha de segurança ocorrida durante a inicialização, o que requer um teste de aprovação.

Remedy: Sobre o valor de falha = 130:

- Executar o comissionamento do Safety.

Sobre o valor de falha = 1000:

- Verificar o tempo de ciclo para as Safety Integrated Basic Functions (r9780) e corrigir a soma de verificação teórica (p9799).
- Executar novamente o comissionamento do Safety.
- Substituir o cartão de memória ou a Control Unit.
- Ativar os parâmetros de Safety no respectivo acionamento com o STARTER (alterar as configurações, copiar os parâmetros, depois ativar as configurações).

Sobre o valor de falha = 2000:

- Controlar os parâmetros de Safety no canal de monitoramento 1 e corrigir a soma de verificação teórica (p9799).

Sobre o valor de falha = 2001:

- Controlar os parâmetros de Safety no canal de monitoramento 2 e corrigir a soma de verificação teórica (p9899).

Sobre o valor de falha = 2002:

- Verificar a habilitação das funções seguras nos dois canais de monitoramento (p9601 = p9801).

Sobre o valor de falha = 2003, 2004, 2005:

- Executar o teste de aprovação e gerar o protocolo de aprovação.

O procedimento para o teste de aprovação, assim como um exemplo do protocolo de aprovação estão disponíveis na seguinte literatura:

SINAMICS S120 Manual de funções para Safety Integrated

A falha com o valor de falha 2005 somente pode ser confirmada com a função "STO" desativada.

Sobre o valor de falha = 2020:

- Executar novamente o comissionamento do Safety.
- Substituir o cartão de memória ou a Control Unit.

Sobre o valor de falha = 3003:

- Realizar os testes de funcionamento do hardware modificado e gerar um protocolo de aprovação.

O procedimento para o teste de aprovação, assim como um exemplo do protocolo de aprovação estão disponíveis na seguinte literatura:

SINAMICS S120 Manual de funções para Safety Integrated

Sobre o valor de falha = 3005:

- Realizar os testes de funcionamento do hardware modificado e gerar um protocolo de aprovação.

A falha com o valor de falha 3005 somente pode ser confirmada com a função "STO" desativada.

Sobre o valor de falha = 9999:

- Executar o diagnóstico para as demais falhas de Safety pendentes.

Nota:

CU: Control Unit

MM: Motor Module

SI: Safety Integrated

STO: Safe Torque Off (torque desativado com segurança)

See also: p9799, p9899

201651 <location>SI P1 (CU): A sincronização dos intervalos de tempo do Safety falhou

Message value: %1

Drive object: HLA_840, SERVO_840

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: A função de "Safety Integrated" exige uma sincronização dos tempos de segurança entre a Control Unit e o Motor Module e entre a Control Unit e o controle de alto nível. Esta análise de sincronização não teve êxito.
Nota:
Esta falha resulta em uma STOP A que não pode ser confirmada.
Falha (r0949, representação decimall):
121:
- com a SINUMERIK Safety Integrated habilitada, um reinício de aquecimento de drive foi executado em CU/NX.
- com a SINUMERIK Safety Integrated habilitada, a função "restaurar configuração de fábrica" foi selecionada no drive objeto da CU e o reinício de aquecimento do drive foi iniciado.
Todos os outros valores:
- somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.
See also: p9510

Remedy: Para valor de falha = 121.
- realize um reinício de aquecimento/POWER ON comum para o controle de nível mais alto e SINAMICS.
Geral:
- realize um POWER ON (desligar/ligar) de todos os componentes.
- atualize o software Motor Module.
- atualize o software Control Unit.
- atualize o software de controle de alto nível.
Nota:
CU: Control Unit
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

201652 <location>SI P1 (CU): Ciclo de monitoração não permitido

Message value: %1
Drive object: HLA, HLA_840
Reaction: OFF2
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: Um dos ciclos de monitoramento do Safety Integrated não é permitido.

- O ciclo de monitoramento integrado em acionamento não pode ser mantido por causa das condições de comunicação requeridas no sistema.
- O ciclo de monitoramento para os monitoramentos de movimento seguros é inadmissível (p9500).
- O ciclo de coleta de valores reais para os monitoramentos de movimento seguros é inadmissível (p9511).
- O tempo de amostragem para o controlador de corrente não pode ser suportado (p0112, p0115[0]).

Nota:

A falha gera um STOP A não confirmável.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):

Para monitoramento de movimento não habilitado (p9601.2 = p9801.2 = 0, p9501 = 0) aplica-se o seguinte:

- Ajuste mínimo para o ciclo de monitoramento (em µs).

Para monitoramento de movimento habilitado (p9601.2 = p9801.2 = 1 e/ou p9501 > 0) aplica-se o seguinte:

100:

- Não foi encontrado nenhum ciclo de monitoramento compatível.
- Foi configurado um ciclo de coleta de valores reais inadmissível para S120M (p9511).

101:

- O ciclo de monitoramento não é um múltiplo inteiro do ciclo de coleta de valores reais.

102:

- Ocorreu um erro durante a transferência do ciclo de coleta de valores reais para o Hydraulic Module.

103:

- Ocorreu um erro durante a transferência do ciclo de coleta de valores reais para o Sensor Module.

104, 105:

- O múltiplo do tempo de amostragem do controlador de corrente (p0115[0]) é maior que 1 ms na operação com o PROFIBUS não sincronizado.
- O múltiplo do tempo de amostragem do controlador de corrente (p0115[0]) é maior do que o ciclo DP durante a operação com o PROFIBUS sincronizado.
- O ciclo DP não é um múltiplo inteiro do tempo de amostragem do controlador de corrente (p0115[0]).

106:

- O ciclo de monitoramento não coincide com o ciclo de monitoramento do TM54F.

107:

- O ciclo de coleta de valores reais (p9511) é menor que o múltiplo do tempo de amostragem do controlador de corrente (p0115[0]).
- O ciclo de coleta de valores reais (p9511) não é um múltiplo inteiro do tempo de amostragem do controlador de corrente (p0115[0]).

108:

- O ciclo de coleta de valores reais parametrizado não pode ser configurado neste componente.

111:

- O ciclo de monitoramento não é um múltiplo inteiro do tempo de amostragem do controlador de corrente (p0115[0]).

112:

- Um ciclo de coleta de valores reais p9511 = 0 não é permitido com a atual configuração.

202:

- O tempo de amostragem do controlador de corrente está ajustado em zero (p0115[0]).

Remedy: Para monitoramento de SI integrado em acionamento e habilitado (p9601/p9801 > 0):

- Atualizar o Firmware da Control Unit para a versão mais recente.

Para monitoramento de movimento habilitado (p9501 > 0):

- Corrigir o ciclo de monitoramento (p9500) e executar o POWER ON.

Sobre o valor de falha = 100:

- Para o S120M deve-se ajustar o ciclo de coleta de valores reais p9511 = 0.

Sobre o valor de falha = 101:

- O ciclo de coleta de valores reais corresponde ao ciclo do controlador de posição/ciclo do DP (configuração de fábrica).
- Para as funções de monitoramento de movimento integradas em acionamento (p9601/p9801Bit 2 = 1) o ciclo de coleta de valores reais pode ser parametrizado diretamente no p9511/p9311.

Sobre o valor de falha = 104, 105:

- Configurar um ciclo de coleta de valores reais próprio no p9511.
- Restringir a operação com no máximo dois acionamentos vetoriais. Para configuração padrão no p0112 e p0115, o tempo de amostragem do controlador de corrente será reduzido automaticamente para 250 µs. Se os valores padrão foram alterados, então o tempo de amostragem do controlador de corrente (p0112, p0115) deve ser ajustado apropriadamente.
- Aumentar o ciclo DP durante a operação do PROFIBUS sincronizado de modo a obter uma relação de ciclo inteira do ciclo DP em relação ao tempo de amostragem do controlador de corrente de no mínimo 4:1. Recomenda-se uma relação de ciclo de pelo menos 8:1.
- Para a versão de Firmware 2.5 deve-se garantir que o acionamento seja configurado com o parâmetro p9510 = 1 (operação sincronizada).

Sobre o valor de falha = 106:

- Ajustar igualmente os parâmetros para os ciclos de monitoramento (p10000 e p9500 / p9300).

Sobre o valor de falha = 107:

- Ajustar um ciclo de coleta de valores reais compatível com o ciclo de controlador de corrente (p9511 >= 4 * p0115[0], recomenda-se 8 * p0115[0]).

Nota:

Um ciclo de coleta de valores reais (p9511) ajustado com um valor muito baixo pode disparar esporadicamente as mensagens de Safety C01711/C30711 com o valor de mensagem 1020 ou 1021.

Sobre o valor de falha = 108:

- Ajustar um ciclo de coleta de valores reais apropriado no p9511.
- Se o ciclo DP for utilizado como ciclo de coleta de valores reais (p9511 = 0) na operação com o PROFIBUS sincronizado, então deve ser configurado um ciclo DP apropriado. Este deve ser ajustado abaixo de 8 ms. Se isto não for possível, o p9511 deve ser ajustado para o ciclo de coleta de valores reais desejado (< 8 ms).
- No SIMOTION D410-2 deve ser configurado um múltiplo apropriado do ciclo DP (p. ex. 1, 2, 3, 4, 5, 6, 8, 10). Caso contrário, o ciclo deverá ser configurado abaixo de 8ms.

Sobre o valor de falha = 111:

- Ajustar o ciclo de monitoramento no p9500 como um múltiplo inteiro do tempo de amostragem do controlador de corrente (p0115[0]).

Sobre o valor de falha = 112:

- Ajustar o ciclo de coleta de valores reais p9511 para o valor desejado (diferente de zero).

Sobre o valor de falha = 202:

- Ajustar o tempo de amostragem do controlador de corrente para um valor coerente (p0115[0]).

Nota:

CU: Control Unit

SI: Safety Integrated

201652 <location>SI P1 (CU): Ciclo de monitoração não permitido

Message value: %1

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: Um dos ciclos de monitoramento do Safety Integrated não é permitido.

- O ciclo de monitoramento integrado em acionamento não pode ser mantido por causa das condições de comunicação requeridas no sistema.
- O ciclo de monitoramento para os monitoramentos de movimento seguros é inadmissível (p9500).
- O ciclo de coleta de valores reais para os monitoramentos de movimento seguros é inadmissível (p9511).
- O tempo de amostragem para o controlador de corrente não pode ser suportado (p0112, p0115[0]).

Nota:

A falha gera um STOP A não confirmável.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):

Para monitoramento de movimento não habilitado (p9601.2 = p9801.2 = 0, p9501 = 0) aplica-se o seguinte:

- Ajuste mínimo para o ciclo de monitoramento (em µs).

Para monitoramento de movimento habilitado (p9601.2 = p9801.2 = 1 e/ou p9501 > 0) aplica-se o seguinte:

100:

- Não foi encontrado nenhum ciclo de monitoramento compatível.
- Foi configurado um ciclo de coleta de valores reais inadmissível para S120M (p9511).

101:

- O ciclo de monitoramento não é um múltiplo inteiro do ciclo de coleta de valores reais.

102:

- Ocorreu um erro durante a transferência do ciclo de coleta de valores reais para o Motor Module.

103:

- Ocorreu um erro durante a transferência do ciclo de coleta de valores reais para o Sensor Module.

104, 105:

- O múltiplo do tempo de amostragem do controlador de corrente (p0115[0]) é maior que 1 ms na operação com o PROFIBUS não sincronizado.
- O múltiplo do tempo de amostragem do controlador de corrente (p0115[0]) é maior do que o ciclo DP durante a operação com o PROFIBUS sincronizado.
- O ciclo DP não é um múltiplo inteiro do tempo de amostragem do controlador de corrente (p0115[0]).

106:

- O ciclo de monitoramento não coincide com o ciclo de monitoramento do TM54F.

107:

- O ciclo de coleta de valores reais (p9511) é menor que o múltiplo do tempo de amostragem do controlador de corrente (p0115[0]).
- O ciclo de coleta de valores reais (p9511) não é um múltiplo inteiro do tempo de amostragem do controlador de corrente (p0115[0]).

108:

- O ciclo de coleta de valores reais parametrizado não pode ser configurado neste componente.

109:

- Se as funções de monitoramento de movimento foram parametrizadas sem encoder (p9506), então o ciclo de coleta de valores reais (p9511) deve ser igual ao ciclo do controlador de corrente (p0115[0]).

Para SINAMICS S110 aplica-se o seguinte:

- Se as funções de monitoramento de movimento foram parametrizadas sem encoder (p9506), então o ciclo de coleta de valores reais p9511 deve ser = 250 µs.

110:

- O ciclo de coleta de valores reais (p9511) no Safety com encoder (p9506 = 0) é menor que 2 ms nesta Control Unit (p. ex. CU305).

111:

- O ciclo de monitoramento não é um múltiplo inteiro do tempo de amostragem do controlador de corrente (p0115[0]).

112:

- Um ciclo de coleta de valores reais p9511 = 0 em um objeto de acionamento de um Double Motor Module não é permitido com a atual configuração.

200, 201:

- S120M: O ciclo de monitoramento não pode ser mantido por causa das condições requeridas no sistema.

202:

- O tempo de amostragem do controlador de corrente está ajustado em zero (p0115[0]).

Remedy: Para monitoramento de SI integrado em acionamento e habilitado (p9601/p9801 > 0):

- Atualizar o Firmware da Control Unit para a versão mais recente.

Para monitoramento de movimento habilitado (p9501 > 0):

- Corrigir o ciclo de monitoramento (p9500) e executar o POWER ON.

Sobre o valor de falha = 100:

- Para o S120M deve-se ajustar o ciclo de coleta de valores reais p9511 = 0.

Sobre o valor de falha = 101:

- O ciclo de coleta de valores reais corresponde ao ciclo do controlador de posição/ciclo do DP (configuração de fábrica).
- Para as funções de monitoramento de movimento integradas em acionamento (p9601/p9801Bit 2 = 1) o ciclo de coleta de valores reais pode ser parametrizado diretamente no p9511/p9311.

Sobre o valor de falha = 104, 105:

- Configurar um ciclo de coleta de valores reais próprio no p9511.
- Restringir a operação com no máximo dois acionamentos vetoriais. Para configuração padrão no p0112 e p0115, o tempo de amostragem do controlador de corrente será reduzido automaticamente para 250 µs. Se os valores padrão foram alterados, então o tempo de amostragem do controlador de corrente (p0112, p0115) deve ser ajustado apropriadamente.
- Aumentar o ciclo DP durante a operação do PROFIBUS sincronizado de modo a obter uma relação de ciclo inteira do ciclo DP em relação ao tempo de amostragem do controlador de corrente de no mínimo 4:1. Recomenda-se uma relação de ciclo de pelo menos 8:1.
- Para a versão de Firmware 2.5 deve-se garantir que o acionamento seja configurado com o parâmetro p9510 = 1 (operação sincronizada).

Sobre o valor de falha = 106:

- Ajustar igualmente os parâmetros para os ciclos de monitoramento (p10000 e p9500 / p9300).

Sobre o valor de falha = 107:

- Ajustar um ciclo de coleta de valores reais compatível com o ciclo de controlador de corrente (p9511 >= 4 * p0115[0], recomenda-se 8 * p0115[0]).

Nota:

Um ciclo de coleta de valores reais (p9511) ajustado com um valor muito baixo pode disparar esporadicamente as mensagens de Safety C01711/C30711 com o valor de mensagem 1020 ou 1021.

Sobre o valor de falha = 108:

- Ajustar um ciclo de coleta de valores reais apropriado no p9511.
- Se o ciclo DP for utilizado como ciclo de coleta de valores reais (p9511 = 0) na operação com o PROFIBUS sincronizado, então deve ser configurado um ciclo DP apropriado. Este deve ser ajustado abaixo de 8 ms. Se isto não for possível, o p9511 deve ser ajustado para o ciclo de coleta de valores reais desejado (< 8 ms).
- No SIMOTION D410-2 deve ser configurado um múltiplo apropriado do ciclo DP (p. ex. 1, 2, 3, 4, 5, 6, 8, 10). Caso contrário, o ciclo deverá ser configurado abaixo de 8ms.

Sobre o valor de falha = 109:

- Configurar o ciclo de coleta de valores reais no p9511 igual ao ciclo do controlador de corrente (p0115[0]).

Para SINAMICS S110 aplica-se o seguinte:

- Ajustar o ciclo de coleta de valores reais p9511 = 250 µs.

Sobre o valor de falha = 110:

- Configurar o ciclo de coleta de valores reais no p9511 maior ou igual a 2 ms.

Sobre o valor de falha = 111:

- Ajustar o ciclo de monitoramento no p9500 como um múltiplo inteiro do tempo de amostragem do controlador de corrente (p0115[0]).

Sobre o valor de falha = 112:

- Ajustar o ciclo de coleta de valores reais p9511 para o valor desejado (diferente de zero).

Sobre o valor de falha = 200, 201:

- Aumentar o tempo de amostragem do controlador de corrente (p0115[0]).
- Se necessário, reduzir o número de componentes no respectivo chicote DRIVE-CLiQ e/ou distribuir os componentes em várias tomadas DRIVE-CLiQ.

Sobre o valor de falha = 202:

- Ajustar o tempo de amostragem do controlador de corrente para um valor coerente (p0115[0]).

Nota:

CU: Control Unit

MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

201653 <location>SI P1 (CU): Configuração de PROFIBUS/PROFINET incorreta

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: A configuração do PROFIBUS/PROFINET para operação das funções de monitoração do Safety Integrated com um comando de nível superior (SINUMERIK ou F-PLC) está incorreta.
Nota:
Para funções de segurança que foram habilitadas, esta falha resulta em um STOP A que não é confirmável.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
200: Não foi configurado nenhum Safety-Slot para os dados de recepção do comando.
210, 220: O Safety-Slot configurado para os dados de recepção do comando possui um formato desconhecido.
230: O Safety-Slot configurado para os dados de recepção do F-PLC possui um tamanho incorreto.
231: O Safety-Slot configurado para os dados de recepção do F-PLC possui um tamanho incorreto.
240: O Safety-Slot configurado para os dados de recepção do SINUMERIK possui tamanho incorreto.
250: Um slot PROFIsafe está configurado n maior level de controle F, entretanto PROFIsafe não é permitido neste acionamento.
300: O Safety-Slot configurado para os dados de envio ao comando não foram configurados.
310, 320: O Safety-Slot configurado para os dados de envio ao comando possui um tamanho incorreto.
330: O Safety-Slot configurado para os dados de envio ao SINUMERIK possui um tamanho incorreto.
331: O Safety-Slot configurado para os dados de envio para o F-PLC tem tamanho incorreto.
340: O Safety-Slot configurado para os dados de envio para o SINUMERIK tem tamanho incorreto.

Remedy: No geral aplica-se o seguinte:
- Verificar a configuração do PROFIBUS/PROFINET para o Slot de Safety no lado Master e corrigir, se necessário.
- Atualizar o software da Control Unit.
Sobre o valor de falha = 250:
- Remover a configuração de PROFIsafe no sistema de comando F superior ou habilitar o PROFIsafe no acionamento.
Sobre o valor de falha = 231, 331:
- Parametrizar no acionamento o telegrama de PROFIsafe (p9611/p9811) compatível com o ajuste no F-PCL e com o ajuste no p60022.
- Configurar no F-PC o telegrama de PROFIsafe compatível com a parametrização (p9611/p9811).

201654 <location>SI P1 (CU): Configuração de PROFIsafe divergente

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A configuração do telegramaaa PROFIsafe em controle de alto nível (F-PLC) não corresponde com a parametrização no drive.
Nota:
Esta mensagem não resulta em resposta de parada segura.
Alarme (r2124, representação decimall):
1;
Um telegramaaa PROFIsafe é configurado no controle de alto nível; no entanto, o PROFIsafe não está habilitado no drive (p9601.3).
2:
O PROFIsafe é parametrizado no drive; no entanto, um telegramaaa PROFIsafe não foi configurado no controle de alto nível.

Remedy: O seguinte se aplica:
- verifique e, se necessário, corrija a configuração PROFIsafe em controle de alto nível.

Para alarme = 1:
- remova o PROFIsafe configurando o controle F de alto nível ou habilitando o PROFIsafe no drive.

Para alarme = 2:
- configure o telegramaaa PROFIsafe para corresponder à parametrização no controle F de alto nível.

201655 <location>SI P1 (CU): Equalização das funções de monitoramento

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: Ocorreu um erro durante a comparação das funções de monitoramento do Safety Integrated nos dois canais de monitoramento. Não foi possível determinar um conjunto comum de funções de monitoramento de SI com suporte.
- Comunicação DRIVE-CLiQ com falha ou interrompida.
- As versões de software do Safety Integrated da Control Unit e do Motor/Hydraulic Module são incompatíveis.

Nota:

Esta falha gera um STOP A não confirmável.

Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):

Somente para o diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Remedy:
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
- Atualizar o software do Motor Module/Hydraulic Module.
- Atualizar o software da Control Unit.
- Verificar se a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos estão de acordo com as diretrizes EMC (compatibilidade eletromagnética).

Nota:

CU: Control Unit

SI: Safety Integrated

201656 <location>SI CU: Parâmetros do canal de monitoramento 2 com erro

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: Ocorreu um erro durante o acesso aos parâmetros do Safety Integrated para o canal de monitoramento 2 na memória não volátil.

Nota:

Esta falha resulta em um STOP A confirmável.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):

129:
- Os parâmetros de Safety para o canal de monitoramento 2 estão corrompidos.
- Acionamento com funções de segurança habilitadas possivelmente copiado de forma offline com o software de comissionamento e o projeto baixado.

131: Erro de software interno do Motor Module/Hydraulic Module.

132: Falhas de comunicação durante o upload e o download dos parâmetros de Safety para o canal de monitoramento 2.

255: Erro de software interno da Control Unit.

Remedy: - Executar um novo comissionamento do Safety.
- Atualizar o software da Control Unit.
- Atualizar o software do Motor Module/Hydraulic Module.
- Substituir o cartão de memória ou a Control Unit.
Sobre o valor de falha = 129:
- Ativar o modo de comissionamento do Safety (p0010 = 95).
- Adaptar o endereço de PROFIsafe (p9610).
- Inicializar a função de cópia para parâmetros SI (p9700 = D0 hex).
- Confirmar a alteração de dados (p9701 = DC hex).
- Encerrar o modo de comissionamento do Safety (p0010 = 0).
- Salvar todos os parâmetros (p0977 = 1 ou "Copiar da RAM para a ROM").
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
Sobre o valor de falha = 132:
- Verificar se a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos estão de acordo com as diretrizes EMC (compatibilidade eletromagnética).
Nota:
CU: Control Unit
SI: Safety Integrated

201657 <location>SI P1 (CU): número PROFIsafe telegramaa inválido

Message value: -
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF2
Acknowledge: POWER ON
Cause: Telegrama PROFIsafe ajustado em p9611 inválido.
Quando PROFIsafe está habilitado (p9601.3 = 1), um número de telegramaaa maior que zero deve ser inserido em p9611.
Nota:
Esta falha não gera nenhuma reação de parada do Safety.
See also: p9611, p60022
Remedy: Verifique o ajuste do número do telegramaaa (p9611).

201658 <location>SI P1 (CU): número de telegramaaa PROFIsafe diferente

Message value: -
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF2
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Cause: O número do telegramaaa PROFIsafe é diferentemente ajustado em p9611 e p60022.
Para p9611 diferente de 998, o seguinte se aplica:
O número do telegramaaa deve ser ajustado da mesma maneira em ambos os parâmetros.
O seguinte se aplica para p9611 = 998:
Como resultado de compatibilidade de versões de firmware < 4.5, somente os valores 0 e 30 são permitidos em p60022.
Nota:
Esta falha não gera nenhuma reação de parada do Safety.
See also: p9611, p60022
Remedy: Combine o número de telegramaaa em ambos os parâmetros de modo que sejam o mesmo (p9611, p60022).

201659 <location>SI P1 (CU): O pedido de gravação para parâmetros foi rejeitado

Message value: %1
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: O pedido de gravação para um ou mais parâmetros do Safety Integrated na Control Unit (CU) foi rejeitado.

Nota:

Esta falha não gera nenhuma reação de parada do Safety.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):

1: A senha do Safety Integrated não foi definida.

2: Foi ativado um resetamento dos parâmetros de acionamento. Entretanto, os parâmetros do Safety Integrated não podem ser resetados, pois o Safety Integrated já foi habilitado.

3: A entrada de STO interconectada encontra-se em modo de simulação.

10: Houve uma tentativa de habilitação da função STO, embora não exista nenhum suporte para a mesma.

11: Houve uma tentativa de habilitação da função SBC, embora não exista nenhum suporte para a mesma.

12: Houve uma tentativa de habilitação da função SBC, embora não exista nenhum suporte para a mesma na ligação paralela (r9871.14).

13: Houve uma tentativa de habilitação da função SS1, embora não exista nenhum suporte para a mesma.

14: Houve uma tentativa de habilitação da comunicação do PROFIsafe, embora não exista nenhum suporte para a mesma, ou uma versão diferente de driver de PROFIsafe foi empregada nos canais de monitoramento.

15: Houve uma tentativa de habilitação dos monitoramentos de movimento integrados no acionamento, embora não exista nenhum suporte para os mesmos.

16: Houve uma tentativa de habilitação da função STO, embora não exista nenhum suporte para a mesma com a proteção de tensão interna (p1231) habilitada.

17: Houve uma tentativa de habilitação da função PROFIsafe, embora não exista nenhum suporte para a mesma na ligação paralela.

18: Houve uma tentativa de habilitação da função de PROFIsafe para Basic Functions, embora não exista nenhum suporte para a mesma.

19: Houve uma tentativa de habilitação da função SBA (Safe Brake Adapter), embora não exista nenhum suporte para a mesma.

20: Houve uma tentativa de habilitação dos monitoramentos de movimento integrados em acionamento e da função STO, ambos ativados através da F-DI.

21: Houve uma tentativa de habilitação dos monitoramentos de movimento integrados em acionamento na ligação paralela, embora não exista nenhum suporte para os mesmos.

22: Houve uma tentativa de habilitação de funções do Safety Integrated, embora não exista nenhum suporte para as mesmas por parte do Power Module.

23: Houve uma tentativa de habilitar o retardo do STO no ESR, embora não exista nenhum suporte para o mesmo.

24: Houve uma tentativa de habilitação da função SBC na ligação paralela, embora não exista nenhum conjunto de dados do módulo de potência configurado para o controle de frenagem (p7015 = 99).

25: Houve uma tentativa de parametrização de um telegrama PROFIsafe, embora não exista nenhum suporte para a mesmo.

26: Houve uma tentativa de ativação do modo de simulação (p0795) em uma entrada digital da Control Unit que não é usada pelo Safety Integrated (p10049).

27: Foi feita uma tentativa de ativação de Basic Functions com ativação pelo TM54F, embora não exista nenhum suporte para as mesmas.

See also: p0970, p3900, r9771, r9871

Remedy: Sobre o valor de falha = 1:

- Definir a senha para Safety Integrated (p9761).

Sobre o valor de falha = 2:

- Bloquear o Safety Integrated (p9501, p9601) ou resetar os parâmetros de Safety (p0970 = 5), e depois resetar novamente os parâmetros de acionamento.

Sobre o valor de falha = 3:

- Modo de simulação para finalizar a entrada digital (p0795).

Sobre o valor de falha = 10, 11, 12, 13, 14, 15, 17, 18, 19, 21, 22, 23:

- Verificar se existem falhas na equalização de funções de Safety entre os dois canais de monitoramento (F01655, F30655) e executar o diagnóstico nas falhas encontradas, se necessário.
- Empregar um Motor Module que ofereça suporte à função desejada.
- Atualizar o software do Motor Module.
- Atualizar o software da Control Unit.

Sobre o valor de falha = 16:

- Bloquear a proteção de tensão interna (p1231).

Sobre o valor de falha = 20:

- Corrigir a configuração no p9601.

Sobre o valor de falha = 22:

- Empregar um Power Module que ofereça suporte às funções do Safety Integrated.

Sobre o valor de falha = 24:

- Configurar o conjunto de dados do módulo de potência para freio de parada (p7015).

Sobre o valor de falha = 25:

- Empregar um Power Module que ofereça suporte à ativação de telegrama PROFIsafe.
- Corrigir a configuração do número de telegrama (p9611).

Sobre o valor de falha = 26:

- Verifique se o p10049 foi ativado. Além desse, verifique o p10006 e o p10009. Verifique se no p10046, p10047 foi parametrizada uma parada de teste da F-DO com entrada de retorno.
- Corrigir a configuração no p9611.

Sobre o valor de falha = 33:

- Desativar os monitoramentos de movimento integrados em acionamento sem ativação (p9601.5, p9801.5) e ativar as funções seguras que receberão o suporte (veja o p9771/p9871).
- Empregar um Motor Module que ofereça suporte à função desejada.
- Atualizar o software do Motor Module.
- Atualizar o software da Control Unit.

Nota:

CU: Control Unit

ESR: Extended Stop and Retract (parada e retrocesso ampliados)

SBA: Safe Brake Adapter

SBC: Safe Brake Control (controle de frenagem seguro)

SI: Safety Integrated

SS1: Safe Stop 1 (equivale à categoria Stop 1 conforme EN60204)

STO: Safe Torque Off (torque desativado com segurança) / SH: Safe standstill (parada segura)

See also: p9501, p9601, p9620, p9761, p9801

201659 <location>SI P1 (CU): O pedido de gravação para parâmetros foi rejeitado

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: O pedido de gravação para um ou mais parâmetros do Safety Integrated na Control Unit (CU) foi rejeitado.

Nota:

Esta falha não gera nenhuma reação de parada do Safety.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):

1: A senha do Safety Integrated não foi definida.

2: Foi ativado um resetamento dos parâmetros de acionamento. Entretanto, os parâmetros do Safety Integrated não podem ser resetados, pois o Safety Integrated já foi habilitado.

3: A entrada de STO interconectada encontra-se em modo de simulação.

10: Houve uma tentativa de habilitação da função STO, embora não exista nenhum suporte para a mesma.

13: Houve uma tentativa de habilitação da função SS1, embora não exista nenhum suporte para a mesma.

14: Houve uma tentativa de habilitação da comunicação do PROFIsafe, embora não exista nenhum suporte para a mesma, ou uma versão diferente de driver de PROFIsafe foi empregada nos canais de monitoramento.

15: Houve uma tentativa de habilitação dos monitoramentos de movimento integrados no acionamento, embora não exista nenhum suporte para os mesmos.

16: Houve uma tentativa de habilitação da função STO, embora não exista nenhum suporte para a mesma com a proteção de tensão interna (p1231) habilitada.

18: Houve uma tentativa de habilitação da função PROFIsafe para Basic Functions, embora não exista nenhum suporte para a mesma.

23: Houve uma tentativa de habilitar o retardo do STO no ESR, embora não exista nenhum suporte para o mesmo.

25: Houve uma tentativa de parametrização de um telegrama PROFIsafe, embora não exista nenhum suporte para a mesmo.

26: Houve uma tentativa de ativação do modo de simulação (p0795) em uma entrada digital da Control Unit que não é usada pelo Safety Integrated (p10049).

27: Foi feita uma tentativa de ativação de Basic Functions com ativação pelo TM54F, embora não exista nenhum suporte para as mesmas.

33: Houve uma tentativa de habilitação dos monitoramentos de movimento integrados em acionamento (p9601.5, p9801.5) sem ativação, embora não exista nenhum suporte para os mesmos.

See also: p0970, p3900, r9771, r9871

Remedy: Sobre o valor de falha = 1:

- Definir a senha para Safety Integrated (p9761).

Sobre o valor de falha = 2:

- Bloquear o Safety Integrated (p9501, p9601) ou resetar os parâmetros de Safety (p0970 = 5), e depois resetar novamente os parâmetros de acionamento.

Sobre o valor de falha = 3:

- Modo de simulação para finalizar a entrada digital (p0795).

Sobre o valor de falha = 10, 11, 12, 13, 14, 15, 17, 18, 19, 21, 22, 23:

- Verificar se existem falhas na equalização de funções de Safety entre os dois canais de monitoramento (F01655, F30655) e executar o diagnóstico nas falhas encontradas, se necessário.
- Empregar um Hydraulic Module que ofereça suporte à função desejada.
- Atualizar o software do Hydraulic Module.
- Atualizar o software da Control Unit.

Sobre o valor de falha = 16:

- Bloquear a proteção de tensão interna (p1231).

Sobre o valor de falha = 20:

- Corrigir a configuração no p9601.

Sobre o valor de falha = 25:

- Corrigir a configuração do número de telegrama (p9611).

Sobre o valor de falha = 26:

- Verifique se o p10049 foi ativado. Além desse, verifique o p10006 e o p10009. Verifique se no p10046, p10047 foi parametrizada uma parada de teste da F-DO com entrada de retorno.
- Corrigir a configuração no p9611.

Sobre o valor de falha = 33:

- Desativar os monitoramentos de movimento integrados em acionamento sem ativação (p9601.5, p9801.5) e ativar as funções seguras que receberão o suporte (veja o p9771/p9871).
- Empregar um Hydraulic Module que ofereça suporte à função desejada.
- Atualizar o software do Hydraulic Module.
- Atualizar o software da Control Unit.

Nota:

CU: Control Unit

ESR: Extended Stop and Retract (parada e retrocesso ampliados)

SI: Safety Integrated

SS1: Safe Stop 1 (equivale à categoria Stop 1 conforme EN60204)

STO: Safe Torque Off (torque desativado com segurança) / SH: Safe standstill (parada segura)

See also: p9501, p9601, p9620, p9761, p9801

201659 <location>SI P1 (CU): O pedido de gravação para parâmetros foi rejeitado

Message value: %1

Drive object: TM54F_MA, TM54F_SL

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: O pedido de gravação para um ou mais parâmetros do Safety Integrated na Control Unit (CU) foi rejeitado.

Nota:

Esta falha não gera nenhuma reação de parada do Safety.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):

1: A senha do Safety Integrated não foi definida.

2: Foi ativado um resetamento dos parâmetros de acionamento. Entretanto, os parâmetros do Safety Integrated não podem ser resetados, pois o Safety Integrated já foi habilitado.

3: A entrada de STO interconectada encontra-se em modo de simulação.

10: Houve uma tentativa de habilitação da função STO, embora não exista nenhum suporte para a mesma.

11: Houve uma tentativa de habilitação da função SBC, embora não exista nenhum suporte para a mesma.

12: Houve uma tentativa de habilitação da função SBC, embora não exista nenhum suporte para a mesma na ligação paralela (r9871.14).

13: Houve uma tentativa de habilitação da função SS1, embora não exista nenhum suporte para a mesma.

14: Houve uma tentativa de habilitação da comunicação do PROFIsafe, embora não exista nenhum suporte para a mesma, ou uma versão diferente de driver de PROFIsafe foi empregada nos canais de monitoramento.

15: Houve uma tentativa de habilitação dos monitoramentos de movimento integrados no acionamento, embora não exista nenhum suporte para os mesmos.

16: Houve uma tentativa de habilitação da função STO, embora não exista nenhum suporte para a mesma com a proteção de tensão interna (p1231) habilitada.

17: Houve uma tentativa de habilitação da função PROFIsafe, embora não exista nenhum suporte para a mesma na ligação paralela.

18: Houve uma tentativa de habilitação da função de PROFIsafe para Basic Functions, embora não exista nenhum suporte para a mesma.

19: Houve uma tentativa de habilitação da função SBA (Safe Brake Adapter), embora não exista nenhum suporte para a mesma.

20: Houve uma tentativa de habilitação dos monitoramentos de movimento integrados em acionamento e da função STO, ambos ativados através da F-DI.

21: Houve uma tentativa de habilitação dos monitoramentos de movimento integrados em acionamento na ligação paralela, embora não exista nenhum suporte para os mesmos.

22: Houve uma tentativa de habilitação de funções do Safety Integrated, embora não exista nenhum suporte para as mesmas por parte do Power Module.

23: Houve uma tentativa de habilitar o retardo do STO no ESR, embora não exista nenhum suporte para o mesmo.

24: Houve uma tentativa de habilitação da função SBC na ligação paralela, embora não exista nenhum conjunto de dados do módulo de potência configurado para o controle de frenagem (p7015 = 99).

25: Houve uma tentativa de parametrização de um telegrama PROFIsafe, embora não exista nenhum suporte para a mesmo.

26: Houve uma tentativa de ativação do modo de simulação (p0795) em uma entrada digital da Control Unit que não é usada pelo Safety Integrated (p10049).

27: Foi feita uma tentativa de ativação de Basic Functions com ativação pelo TM54F, embora não exista nenhum suporte para as mesmas.

See also: p0970, p3900, r9771, r9871

Remedy: Para o valor de falha = 1:
- Informar senha para Safety Integrated (p10061).

Para o valor de falha = 2:
- Bloquear o Safety Integrated (p9501, p9601) ou resetar os parâmetros de Safety (p0970 = 5), e depois resetar novamente os parâmetros de acionamento.

Para o valor de falha = 3:
- Modo de simulação para finalizar a entrada digital (p0795).

Para o valor de falha = 10, 11, 12, 13, 14, 15, 17, 18, 19, 21, 22 , 23:
- Verificar se existem falhas na equalização de funções de Safety entre a Control Unit e o respectivo Motor Module e executar o diagnóstico nas falhas encontradas, se necessário (F01655, F30655).
- Empregar um Motor Module que ofereça suporte à função desejada.
- Atualizar o software do Motor Module.
- Atualizar o software da Control Unit.

Para o valor de falha = 16:
- Bloquear a proteção de tensão interna (p1231).

Para o valor de falha = 20:
- Corrigir o ajuste no p9601.

Para o valor de falha = 22:
- Empregar um Power Module que ofereça suporte às funções do Safety Integrated.

Nota:
CU: Control Unit
ESR: Extended Stop and Retract (parada e retrocesso ampliados)
MM: Motor Module
SBA: Safe Brake Adapter
SBC: Safe Brake Control (controle de frenagem seguro)
SI: Safety Integrated
SS1: Safe Stop 1 (corresponde à categoria Stop 1 conforme EN60204)
STO: Safe Torque Off (torque desativado com segurança) / SH: Safe standstill (parada segura)
See also: p9501, p9601, p9620, p9761, p9801

201660 <location>SI P1 (CU): Funções seguras não suportadas

Message value: -
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF2
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Cause: O Motor Module/Hydraulic Module não dá suporte às funções seguras (p. ex. a versão do Motor Module/Hydraulic Module é incompatível). Não é possível realizar nenhum comissionamento do Safety Integrated.

Nota:
Esta falha não gera nenhuma reação de parada do Safety.

Remedy: - Empregar um Motor Module/Hydraulic Module que ofereça suporte às funções seguras.
- Atualizar o software do Motor Module/Hydraulic Module.

Nota:
CU: Control Unit
SI: Safety Integrated

201661 <location>SI P1 (CU): Simulação das entradas de Safety ativa

Message value: Causa da Falha: %1 bin
Drive object: SERVO, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF2
Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: A simulação das entradas digitais da Control Unit (p0795) está ativa.
Não é permitido que as entradas de seguraça sejam simuladas.
Valor de falha (r0949, entrada binária):
Os bits exibidos indicam quais entradas digitais não podem ser simuladas.

Remedy: - Desative a simulação das entradas digitais do Control Unit para entradas de segurança (p0795).
- confirmar a falha.

201662 <location>Falha de comunicação interna

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: POWER ON

Cause: Ocorreu um erro na comunicação interna do módulo.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Remedy: - Execute o procedimento de POWER ON (power off/on).
- Atualize o firmware para a última versão.
- Contate o Hotline.

201663 <location>SI P1 (CU): Cópia dos parâmetros SI rejeitada

Message value: -

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: No p9700 encontra-se armazenado o valor 87 ou 208, ou a especificação foi feita de forma offline.
Por isso que na inicialização é feita a tentativa de cópia dos parâmetros SI do canal de monitoramento 1 para o canal de monitoramento 2. Entretanto, no canal de monitoramento 1 ainda não foi ativada nenhuma função segura (p9501 = 0, p9601 = 0). A cópia é rejeitada por motivos de segurança.
Como consequência pode surgir uma parametrização inconsistente nos dois canais de monitoramento e gerar outras mensagens de falha.
Em especial, no caso de uma habilitação inconsistente das funções de segurança nos dois canais de monitoramento (p9601 = 0, p9801 <> 0), é sinalizada a falha F30625.
Nota:
Esta falha não gera nenhuma reação de parada do Safety.
See also: p9700

Remedy: - Ajuste p9700 para 0.
- verifique e corrija os parâmetros p9501 e p9601 se necessário.
- reinicie a cópia da função inserindo o valor apropriado em p9700.
Alternadamente, utilizando a ferramenta de funcionamento STARTER, realize as seguintes etapas no modo online:
- Habilite a tela "Safety Integrated" (o campo "Select safety functions" está em "No Safety Integrated").
- Clique em "Aterar ajustes".
- Clique em "Activate settings" (como consequência, a Safety Integrated é inibida em ambos os canais de monitoramento).
- salve todos os parâmetros (p0977 = 1 ou "copy RAM to ROM").
- realize um POWER ON (desligar/ligar) em todos os componentes.

201664 <location>SI P1 (CU): Nenhuma atualização automática de firmware

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: Durante o boot, o parâmetro p7826 "Atualização de firmware automática" não possui o valor "1" que é necessário para a atualização/troca de versão automática do firmware.
Isto significa que quando as funções de safety estão ativas, uma combinação de versões inadmissíveis pode ocorrer.
Nota:
Esta falha não resulta em uma resposta de parada segura.
See also: p7826

Remedy: Para funções de segurança habilitadas (p9501 <> 0 e/ou p9601 <> 0):
1. Ativar a função "Atualização automática de Firmware" (p7826 = 1).
2. Salvar os parâmetros (p0977 = 1) e executar o POWER ON.
Com a desativação das funções de segurança (p9501 = 0, p9601 = 0) é possível confirmar a falha depois de sair do modo de colocação em funcionamento do Safety.

201665 <location>SI P1 (CU): Sistema com defeito

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Foi detectado um defeito no sistema antes da última ou na atual inicialização. Eventualmente foi executada uma reinicialização (Reset).
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
200000 hex, 400000 hex, 8000yy hex (yy qualquer):
- Erro na atual inicialização/operação.
800004 hex:
- Os parâmetros p9500/p9300 não são iguais sob determinada situação. Além disso, é exibida a mensagem de Safety C01711/C30711.
Outros valores:
- Defeito antes da última inicialização no sistema.

Remedy: - Executar o POWER ON (desligar e ligar).
- Atualizar o Firmware com a versão mais recente.
- Contatar a Hotline.
Para o valor de falha = 200000 hex, 400000 hex, 8000yy hex (yy qualquer):
- Certifique-se de que a Control Unit está realmente ligada com o Power Module.
Para o valor de falha = 800004 hex:
- Controlar se os parâmetros p9500/p9300 estão iguais.

201666 <location>SI Motion P1 (CU): Sinal 1 estático na F-DI para confirmação segura

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Existe um sinal 1 lógico por mais de 10 segundos na F-DI parametrizado no p10006.
Se na F-DI não houver nenhuma confirmação própria para a confirmação segura, então deve aparecer um sinal 0 lógico estático. Com isso é evitada uma confirmação segura acidental (e o sinal "Internal Event Acknowledge") quando ocorre uma ruptura de fio ou uma das duas entradas digitais for violada.

Remedy: Passar a entrada digital à prova de erros (F-DI) para o sinal 0 lógico (p10006).
Nota:
F-DI: Failsafe Digital Input (entrada digital à prova de erros)

201669 <location>SI Motion: Combinação de motor e módulo de potência imprópria

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: A combinação utilizada de motor e módulo de potência não é adequada para utilização dos monitoramentos de movimento seguro sem encoder.
A faixa entre a corrente avaliada da unidade de potência (r0207[0]) e a corrente de motor avaliada (p0305) é maior que 5.
Alarme (r2124, representação decimall):
Número do conjunto de dados do motor que causou a falha.
Aviso:
Se o alarme não é observado, a mensagem C01711 ou C30711 – com o valor 1041 ... 1044 – pode ocorrer esporadicamente.
Remedy: Utilizar um módulo de potência adequado com baixa capacidade ou um motor com maior capacidade.

201670 <location>SI Motion: Parametrização do Sensor Module inválida

Message value: %1
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF2
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Cause: A parametrização de um Sensor Module usado para o Safety Integrated não é permitida.
Nota:
A falha gera um STOP A não confirmável.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
1: Nenhum encoder foi parametrizado para o Safety Integrated.
2: Foi parametrizado um encoder para o Safety Integrated que não possui uma pista A/B (seno/cosseno).
3: O conjunto de dados do encoder selecionado para o Safety Integrated ainda não é válido.
4: Ocorreu uma falha durante a comunicação com o encoder.
5: Quantidade inválida de Bits relevantes na posição aproximada do encoder.
6: Configuração inválida de encoder DRIVE-CLiQ.
7: Componente irrelevante à segurança da posição aproximada de encoder inválido no encoder linear DRIVE-CLiQ.
8: Algoritmo de comparação de Safety não suportado.
9: A relação entre divisão de grade e passo de medição não binária no encoder linear DRIVE-CLiQ.
10: Para um encoder usado para o Safety Integrated não foram atribuídos todos os conjuntos de dados de acionamento (DDS) do mesmo conjunto de dados de encoder (EDS) (p0187 ... p0189).
11: O ajuste de ponto zero em um encoder linear DRIVE-CLiQ usado no Safety Integrated não é zero.
12: O segundo encoder não foi parametrizado.
13: Hydraulic Module: Um segundo encoder não foi parametrizado e não é usado nenhum encoder DRIVE-CLiQ.

Remedy: Sobre o valor de falha = 1, 2:

- Colocar e parametrizar o encoder que é suportado pelo Safety Integrated (encoder com pista A/B senoidal, p0404.4 = 1).

Sobre o valor de falha = 3:

- Verificar se o comissionamento dos dispositivos ou do acionamento está ativo e, se necessário, abortá-lo (p0009 = p00010 = 0), salvar os parâmetros (p0971 = 1) e executar POWER ON.

Sobre o valor de falha = 4:

- Verificar se existem falhas na comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o Sensor Module afetado e, se necessário, executar o diagnóstico nas falhas encontradas.

Sobre o valor de falha = 5:

- p9525 = 0 (inadmissível). Verificar a parametrização de encoder no Sensor Module afetado.

Sobre o valor de falha = 6:

- Verificar o p9515.0 (para encoders DRIVE-CLiQ aplica-se: p9515.0 = 1). Verificar a parametrização de encoder no Sensor Module afetado.

Sobre o valor de falha = 7:

- O p12033 em um encoder usado para o Safety Integrated não é igual a 1. Empregar e parametrizar encoders lineares DRIVE-CLiQ, onde o p12033 = 1.

Sobre o valor de falha = 8:

- Verificar o p9541. Empregar e parametrizar o encoder que implementa um algoritmo suportado pelo Safety Integrated.

Sobre o valor de falha = 9:

- Verificar o p9514 e o p9522. Empregar e parametrizar o encoder onde a relação do p9514 com o p9522 é binária.

Sobre o valor de falha = 10:

- Equalizar a atribuição EDS para todos os encoders usados para o Safety Integrated (p0187 ... p0189).

Sobre o valor de falha = 11:

- Empregar e parametrizar um encoder linear DRIVE-CLiQ em que o ajuste de ponto zero é igual a 0.

Sobre o valor de falha = 12:

- p0526 = 1 (inadmissível). Deve ser parametrizado um segundo encoder.

Sobre o valor de falha = 13:

- Parametrizar um segundo encoder ou empregar um encoder DRIVE-CLiQ.

Nota:

SI: Safety Integrated

201671 <location>SI Motion: Parametrização do encoder incorreta

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: A parametrização do encoder usado pelo Safety Integrated é diferente da parametrização do encoder padrão.

Nota:

Esta falha não resulta em uma resposta de parada segura.

Identificação de falha (r0949, valor em decimal):

Número de parâmetro do parâmetro Safety não correspondente.

Remedy: Ajustar a parametrização entre o encoder Safety e o encoder padrão.

Nota:

SI: Safety Integrated

201672 <location>SI P1 (CU): Motor Module software / hardware incompatível

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: O atual software do Motor Module não suporta o monitoramento seguro de movimento ou é incompatível com o software encontrado na Control Unit ou a comunicação entre a Control Unit e o Hydraulic Module está com alguma falha.
Nota:
A falha gera um STOP A não confirmável.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
1:
O atual software no Hydraulic Module não oferece suporte ao monitoramento seguro de movimento.
2, 3, 6, 8:
A comunicação entre a Control Unit e o Hydraulic Module está avariada.
4, 5, 7:
O atual software no Hydraulic Module é incompatível com o software encontrado na Control Unit.

Remedy: - Verificar se existem falhas na equalização de funções de Safety entre a Control Unit e o respectivo Hydraulic Module (F01655, F30655) e executar o diagnóstico nas falhas encontradas, se necessário.
Sobre o valor de falha = 1:
- Empregar um Hydraulic Module que ofereça suporte ao monitoramento de movimento seguro.
Sobre o valor de falha = 2, 3, 6, 8:
- Verificar se existem falhas na comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o respectivo Hydraulic Module e, se necessário, executar o diagnóstico nas falhas encontradas.
Sobre o valor de falha = 4, 5, 7:
- Atualizar o software do Hydraulic Module.
Nota:
SI: Safety Integrated
HM: Hydraulic Module

201672 <location>SI P1 (CU): Motor Module software / hardware incompatível

Message value: %1

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: O presente software do Motor Module não suporta o monitoramento seguro de movimento ou é incompatível com o software encontrado na Control Unit ou a comunicação entre a Control Unit e o Motor Module está com alguma falha.
Nota:
A falha gera um STOP A que não é confirmável.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
1:
O software presente no Motor Module não oferece suporte ao monitoramento seguro de movimento.
2, 3, 6, 8:
A comunicação entre a Control Unit e o Motor Module está com falha.
4, 5, 7:
O software presente no Motor Module é incompatível com o software encontrado na Control Unit.
9, 10, 11, 12:
O software presente no Motor Module não oferece suporte ao monitoramento seguro de movimento sem encoder.
13:
Pelo menos um Motor Module em operação paralela não suporta o monitoramento seguro de movimento.

Remedy: - Verificar se existem falhas na equalização de funções de Safety entre a Control Unit e o respectivo Motor Module (F01655, F30655) e executar o diagnóstico nas falhas encontradas, se necessário.
Para o valor de falha = 1:
- Empregar um Motor Module que ofereça suporte ao monitoramento seguro de movimento.
Para o valor de falha = 2, 3, 6, 8:
- Verificar se existem falhas na comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o respectivo Motor Module e, se necessário, executar o diagnóstico nas falhas encontradas.
Para o valor de falha = 4, 5, 7, 9, 13:
- Atualizar o software do Motor Module.
Nota:
SI: Safety Integrated

201673 <location>SI Motion: Software/hardware de Sensor Module incompatível

Message value: %1
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF2
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Cause: O software e hardware disponível do Sensor Module não dão suporte à monitoração de movimentos com o comando de nível superior.
Nota:
Esta falha não gera uma resposta de parada segura.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
Remedy: - Atualizar o software do Sensor Module.
- Empregar Sensor Module que dá suporte para a monitoração de movimentos.
Nota:
SI: Safety Integrated

201674 <location>SI Motion P1 (CU): A função Safety do telegrama PROFIsafe não é suportada

Message value: %1
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF2
Acknowledge: POWER ON
Cause: A função de monitoramento habilitada no p9501 e p9601 não é suportada pelo atual telegrama PROFIsafe (p9611) configurado.
Nota:
Esta falha gera um STOP A não confirmável.
Valor de falha (r0949, interpretar como binário):
Bit 24 = 1:
A transmissão do valor limite SLS (SG) via PROFIsafe não é suportada (p9501.24).
Bit 25 = 1:
A transmissão da posição segura via PROFIsafe não é suportada (p9501.25).
Bit 26 = 1:
A mudança da gama de velocidade via PROFIsafe não é suportada (p9501.26).
Remedy: - Desmarque a função de monitoramento envolvida (p9501, p9601).
- ajuste o telegramaaa PROFIsafe correspondente (p9611).
Nota:
SI: Safety Integrated
SLS: Velocidade Seguramente Limitada / SG: Velocidade Seguramente reduzida
SP: Posição segura

201679 <location>SI CU: A parametriz. do Safety e a topologia foram alteradas e requerem uma reinicializ. ou POWER ON

Message value: -

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2 (OFF1, OFF3)

Acknowledge: POWER ON

Cause: Foram alterados parâmetros de Safety que somente terão efeito após uma reinicialização ou um POWER ON (veja o alarme A01693).

Em seguida foi realizado um boot com a configuração modificada.

Remedy: - Executar a reinicialização (p0009 = 30, p0976 = 2, 3).

- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).

201680 <location>SI Motion P1 (CU): Erro de soma de verificação nos monitoramentos seguros

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: O checksum atual calculado e registrado no r9728 pelo acionamento através dos parâmetros relevantes à safety não coincide com o checksum nominal salvo no p9729 na última aprovação da máquina.

Foram alterados parâmetros relevantes à safety ou existe um erro.

Nota:

A falha gera um STOP A que não é confirmável.

Identificação de falha (r0949, valor em decimal):

0: Erro de checksum nos parâmetros SI para monitoração de movimentação.

1: Erro de checksum nos parâmetros SI para valores atuais.

2: Erro de checksum nos parâmetros SI para atribuição de componentes.

Remedy: - verifique os parâmetros relevantes à segurança e corrija se necessário.

- execute a função "Copy RAM to ROM".
- execute um POWER ON se os parâmetros de segurança que requerem POWER ON forem modificados.
- execute teste de aceitação.

201681 <location>SI Motion P1 (CU): Valor de parâmetro incorreto

Message value: Parametro: %1, informação suplementar: %2

Drive object: HLA, HLA_840

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: O parâmetro não pode ser parametrizado com este valor.

Nota:

Esta mensagem não gera nenhuma reação de parada do Safety.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):

yyyyxxxx dec: yyyy = Informação adicional, xxxx = Parâmetro

yyyy = 0:

Não há mais nenhuma informação disponível.

xxxx = 9500 e yyyy = 1:

O parâmetro p9500 é diferente do p9300 ou não é um múltiplo inteiro do tempo de amostragem do controlador de corrente (p0115[0]).

xxxx = 9501:

A habilitação da função "n < nx Histerese e filtragem" (p9501.16) não é permitido em combinação com a função "Funções ampliadas sem ativação" (p9601.5).

xxxx = 9501 e yyyy = 8:

O referenciamento via SCC (p9501.27 = 1) está habilitado sem a habilitação de uma função de monitoramento de movimento absoluta (p9501.1 ou p9501.2).

xxxx = 9501 e yyyy = 10:

Referenciamento via SCC (p9501.27 = 1) e o epos (r108.4=1) estão habilitados ao mesmo tempo.

xxxx = 9511 e yyyy = 1:

O parâmetro p9511 é diferente do p9311.

xxxx = 9511 e yyyy = 2:

Não são permitidos valores divergentes no p9511 e no p0115[0] entre os objetos de acionamento.

xxxx = 9522:

A gama de velocidade foi ajustada muito alta.

xxxx = 9534 ou 9535:

Os valores limite do SLP foram ajustados com um valor muito alto.

xxxx = 9544:

Para eixos lineares o valor máximo é limitado em 1 mm.

xxxx = 9547:

O parâmetro p9547 foi ajustado muito baixo.

xxxx = 9573:

Foi solicitado "Referenciamento através do safety control channel" (p9573=263) sem habilitação da função "Referenciamento via SCC" (p9501.27=0).

xxxx = 9601 e yyyy = 1:

Se foram habilitados monitoramentos de movimento integrados em acionamento (p9601.2 = 1) e funções ampliadas sem ativação (p9601.5 = 1), então o PROFIsafe (p9601.3 = 1) não será possível.

xxxx = 9601 e yyyy = 2:

Funções ampliadas sem ativação (p9601.5 = 1) foram habilitadas sem monitoramentos de movimento integrados em acionamento (p9601.2).

xxxx = 9601 e yyyy = 5:

A transmissão do valor limite SLS via PROFIsafe (p9501.24) está habilitada sem habilitação do PROFIsafe.

xxxx = 9601 e yyyy = 6:

A transmissão da posição segura via PROFIsafe (p9501.25) está habilitada sem habilitação do PROFIsafe.

xxxx = 9601 e yyyy = 7:

A mudança segura das gamas de velocidade (p9501.26) está habilitada sem habilitação do PROFIsafe.

Remedy: Corrigir o parâmetro (se necessário também no outro canal de monitoramento, p9801):

Para xxxx = 9500 e yyyy = 1:

- Ajustar o p9500 "SI Motion Ciclo de monitoramento" como um múltiplo inteiro do p0115[0] "Tempo de amostragem do controlador de corrente".
- Equalizar o 9300 e o 9500, salvar os parâmetros (p0971 = 1) e executar o POWER ON.

Para xxxx = 9501:

- Corrigir os parâmetros p9501.16 e p9301.16 ou desativar as funções ampliadas sem ativação (p9601.5).

Para xxxx = 9501 e yyyy = 8:

Bloquear o referenciamento via SCC (p9501.27) ou habilitar uma função de monitoramento de movimento absoluta (p9501.1 ou p9501.2).

Para xxxx = 9501 e yyyy = 10:

Bloquear o referenciamento via SCC (p9501.27) ou o epos (r0108.4).

Para xxxx = 9511:

Equalizar o p9311 e o p9511, salvar os parâmetros (p0971 = 1) e executar o POWER ON.

Para xxxx = 9517:

O parâmetro p9516.0 também deve ser verificado.

Para xxxx = 9522:

Corrigir os parâmetros correspondentes.

Para xxxx = 9534 ou 9535:

Reduzir de modo absoluto os valores limite do SLP.

Para xxxx = 9544:

Corrigir o parâmetro (para eixos lineares o valor máximo é limitado em 1 mm).

Para xxxx = 9547:

Com a histerese/filtragem habilitada (p9501.16 = 1) aplica-se:

- Configurar os parâmetros p9546/p9346 e p9547/p9347 de acordo com a seguinte regra: p9546 >= 2 x p9547; p9346 >= 2 x p9347.
- Se uma sincronização de valores reais estiver habilitada (p9501.3 = 1), também deverá ser obedecida esta regra: p9549 <= p9547; p9349 <= p9347.

Para xxxx = 9601:

yyyy = 1:

Apenas habilitar monitoramentos de movimento integrados em acionamento (p9601.2 = 1) e funções ampliadas sem ativação (p9601.5 = 1), ou apenas habilitar o PROFIsafe (p9601.3 = 1).

yyyy = 2:

Habilitar monitoramentos de movimento integrados em acionamento (p9601.2 = 1).

yyyy = 5:

Para a transmissão do valor limite SLS via PROFIsafe (p9501.24 = 1), habilitar também o PROFIsafe (p9601.3 = 1) e os monitoramentos de movimento integrados em acionamento (p9601.2 = 1).

yyyy = 6:

Para a posição segura via PROFIsafe (p9501.25 = 1), também habilitar o PROFIsafe (p9601.3 = 1) e os monitoramentos de movimento integrados em acionamento (p9601.2 = 1).

yyyy = 7:

Para a mudança segura das gamas de velocidade (p9501.26 = 1), também habilitar o PROFIsafe (p9601.3 = 1) e os monitoramentos de movimento integrados em acionamento (p9601.2 = 1).

201681 <location>SI Motion P1 (CU): Valor de parâmetro incorreto

Message value: Parametro: %1, informação suplementar: %2

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: O parâmetro não pode ser parametrizado com este valor.

Nota:

Esta mensagem não gera nenhuma reação de parada do Safety.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):

yyyyxxxx dec: yyyy = Informação adicional, xxxx = Parâmetro

yyyy = 0:

Não há mais nenhuma informação disponível.

xxxx = 9500 e yyyy = 1:

O parâmetro p9500 é diferente do p9300 ou não é um múltiplo inteiro do tempo de amostragem do controlador de corrente (p0115[0]).

xxxx = 9501:

A habilitação da função "n < nx Histerese e filtragem" (p9501.16) não é permitido em combinação com a função "Funções ampliadas sem ativação" (p9601.5).

xxxx = 9501 e yyyy = 8:

O referenciamento via SCC (p9501.27 = 1) está habilitado sem a habilitação de uma função de monitoramento de movimento absoluta (p9501.1 ou p9501.2).

xxxx = 9501 e yyyy = 10:

Referenciamento via SCC (p9501.27 = 1) e o epos (r108.4=1) estão habilitados ao mesmo tempo.

xxxx = 9505:

Com o SLP ativado (p9501.1 = 1) a função Modulo encontra-se ativada sem permissão (p9505 diferente de 0).

xxxx = 9506 e yyyy = 1:

O parâmetro p9506 é diferente do p9306.

xxxx = 9511 e yyyy = 1:

O parâmetro p9511 é diferente do p9311.

xxxx = 9511 e yyyy = 2:

Em um Double Motor Module não são permitidos valores divergentes no p9511 e no p0115[0] entre os objetos de acionamento.

xxxx = 9522:

A gama de velocidade foi ajustada muito alta.

xxxx = 9534 ou 9535:

Os valores limite do SLP foram ajustados com um valor muito alto.

xxxx = 9544:

Para eixos lineares o valor máximo é limitado em 1 mm.

xxxx = 9547:

O parâmetro p9547 foi ajustado muito baixo.

xxxx = 9573:

Foi solicitado "Referenciamento através do safety control channel" (p9573=263) sem habilitação da função "Referenciamento via SCC" (p9501.27=0).

xxxx = 9585:

Para o Safety sem encoder e motor síncrono deve-se ajustar p9585 = 4.

xxxx = 9601 e yyyy = 1:

Se foram habilitados monitoramentos de movimento integrados em acionamento (p9601.2 = 1) e funções ampliadas sem ativação (p9601.5 = 1), então o PROFIsafe (p9601.3 = 1) ou a entrada Onboard F-DI (p9601.4 = 1) não será possível.

xxxx = 9601 e yyyy = 2:

Funções ampliadas sem ativação (p9601.5 = 1) foram habilitadas sem monitoramentos de movimento integrados em acionamento (p9601.2).

xxxx = 9601 e yyyy = 3:

Entradas Onboard F-DI foram habilitadas sem habilitação de monitoramentos de movimento integrados em acionamento (p9601.2).

xxxx = 9601 e yyyy = 4:

Entradas Onboard F-DI estão habilitadas. A ativação simultânea do PROFIsafe e da F-DI via PROFIsafe (p9501.30) não é permitida neste caso.

xxxx = 9601 e yyyy = 5:

A transmissão do valor limite SLS via PROFIsafe (p9501.24) está habilitada sem habilitação do PROFIsafe.

xxxx = 9601 e yyyy = 6:
A transmissão da posição segura via PROFIsafe (p9501.25) está habilitada sem habilitação do PROFIsafe.
xxxx = 9601 e yyyy = 7:
A mudança segura das gamas de velocidade (p9501.26) está habilitada sem habilitação do PROFIsafe.

Remedy: Corrigir o parâmetro (se necessário também no outro canal de monitoramento, p9801):

Para xxxx = 9500 e yyyy = 1:

- Ajustar o p9500 "SI Motion Ciclo de monitoramento" como um múltiplo inteiro do p0115[0] "Tempo de amostragem do controlador de corrente".
- Equalizar o 9300 e o 9500, salvar os parâmetros (p0971 = 1) e executar o POWER ON.

Para xxxx = 9501:

- Corrigir os parâmetros p9501.16 e p9301.16 ou desativar as funções ampliadas sem ativação (p9601.5).

Para xxxx = 9501 e yyyy = 8:

Bloquear o referenciamento via SCC (p9501.27) ou habilitar uma função de monitoramento de movimento absoluta (p9501.1 ou p9501.2).

Para xxxx = 9501 e yyyy = 10:

Bloquear o referenciamento via SCC (p9501.27) ou o epos (r108.4).

Para xxxx = 9505:

Corrigir o parâmetro p9501.1 ou p9505.

Para xxxx = 9507:

Ajustar o motor síncrono ou motor assíncrono conforme o p0300.

Para xxxx = 9506:

Equalizar o p9306 e o p9506, salvar os parâmetros (p0971 = 1) e executar o POWER ON.

Para xxxx = 9511:

Equalizar o p9311 e o p9511, salvar os parâmetros (p0971 = 1) e executar o POWER ON.

Para xxxx = 9517:

O parâmetro p9516.0 também deve ser verificado.

Para xxxx = 9522:

Corrigir os parâmetros correspondentes.

Para xxxx = 9534 ou 9535:

Reduzir de modo absoluto os valores limite do SLP.

Para xxxx = 9544:

Corrigir o parâmetro (para eixos lineares o valor máximo é limitado em 1 mm).

Para xxxx = 9547:

Com a histerese/filtragem habilitada (p9501.16 = 1) aplica-se:

- Configurar os parâmetros p9546/p9346 e p9547/p9347 de acordo com a seguinte regra: p9546 >= 2 x p9547; p9346 >= 2 x p9347.
- Se uma sincronização de valores reais estiver habilitada (p9501.3 = 1), também deverá ser obedecida esta regra: p9549 <= p9547; p9349 <= p9347.

Para xxxx = 9585:

Corrigir o parâmetro (se necessário também no segundo canal de monitoramento, p9385):

Para xxxx = 9601:

yyyy = 1:

Apenas habilitar monitoramentos de movimento integrados em acionamento (p9601.2 = 1) e funções ampliadas sem ativação (p9601.5 = 1), ou apenas habilitar o PROFIsafe (p9601.3 = 1) ou a entrada Onboard F-DI (p9601.4 = 1).

yyyy = 2, 3:

Habilitar monitoramentos de movimento integrados em acionamento (p9601.2 = 1).

yyyy = 4:

Se as entradas Onboard F-DI estiverem habilitadas, a ativação simultânea do PROFIsafe e da F-DI via PROFIsafe (p9501.30) não é permitida, então desativar a funcionalidade PROFIsafe ou Onboard F-DI.

yyyy = 5:

Para a transmissão do valor limite SLS via PROFIsafe (p9501.24 = 1), habilitar também o PROFIsafe (p9601.3 = 1) e os monitoramentos de movimento integrados em acionamento (p9601.2 = 1).

yyyy = 6:

Para a posição segura via PROFIsafe (p9501.25 = 1), também habilitar o PROFIsafe (p9601.3 = 1) e os monitoramentos de movimento integrados em acionamento (p9601.2 = 1).

yyyy = 7:

Para a mudança segura das gamas de velocidade (p9501.26 = 1), também habilitar o PROFIsafe (p9601.3 = 1) e os monitoramentos de movimento integrados em acionamento (p9601.2 = 1).

201682 <location>SI Motion P1 (CU): Função de monitoramento não suportada

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: A função de monitoramento habilitada no p9501, p9601 ou p9801 não é suportada nesta versão de Firmware.
Nota:
A falha gera um STOP A não confirmável.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
2: A função de monitoramento SCA não é suportada (p9501.7 e p9501.8 ... 15 e p9503).
3: A função de monitoramento do override SLS não é suportada (p9501.5).
6: A habilitação da sincronização de valores reais é não suportada (p9501.3).
9: A função de monitoramento não suportada pelo Firmware ou o bit de habilitação não é utilizado.
13: O SINUMERIK Safety Integrated com SPL no Hydraulic Module não é suportado.
20: As funções de monitoramento de movimento integradas em acionamento somente são suportadas quando associadas com o PROFIsafe (p9501, p9601.1 ... 2 e p9801.1 ... 2).
21: A habilitação de uma função de monitoramento de movimento segura (no p9501) não é suportada nas funções básicas habilitadas via PROFIsafe (p9601.2 = 0, p9601.3 = 1).
45: A desativação do SOS/SLS durante o STOP A externo não é suportada (p9501.23).
46: A ativação das funções básicas via TM54F e a habilitação simultânea das funções ampliadas ou ncSI não são suportadas por esta versão de software.
50: Os tempos de comutação no SOS (p9569/p9369, p9567/p9367) não são suportados.

Remedy: - Desativar a função de monitoramento afetada (p9501, p9601, p9801).
Nota:
ESR: Extended Stop and Retract (parada e retrocesso ampliados)
SCA: Safe Cam (cames seguros) / SN: Safe software cams (cames de software seguros)
SI: Safety Integrated
SLS: Safely-Limited Speed (velocidade limitada segura) / SG: Safely reduced speed (velocidade reduzida segura)
SPL: Safe Programmable Logic (lógica programável segura)
SOS: Safe Operating Stop (parada de operação segura) / SBH: Safe operating stop (parada de operação segura)
See also: p9501, p9503, r9771

201682 <location>SI Motion P1 (CU): Função de monitoramento não suportada

Message value: %1

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: A função de monitoramento habilitada no p9501, p9601, p9801, p9307 ou p9507 não é suportada nesta versão de Firmware.

Nota:

A falha gera um STOP A não confirmável.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):

1: A função de monitoramento SLP não é suportada (p9501.1).

2: A função de monitoramento SCA não é suportada (p9501.7 e p9501.8 ... 15 e p9503).

3: A função de monitoramento do override SLS não é suportada (p9501.5).

4: A função de monitoramento da ativação de ESR externa não é suportada (p9501.4).

5: A função de monitoramento da F-DI no PROFIsafe não é suportada (p9501.30).

6: A habilitação da sincronização de valores reais é não suportada (p9501.3).

9: A função de monitoramento não suportada pelo Firmware ou o bit de habilitação não é utilizado.

10: As funções de monitoramento são suportadas apenas no objeto de acionamento SERVO.

11: As funções de monitoramento sem encoder (p9506.1) são suportadas apenas em monitoramentos de movimento integrados em acionamento (p9601.2).

12: As funções de monitoramento para ncSI não são suportadas na CU305.

20: As funções de monitoramento de movimento integradas em acionamento somente são suportadas quando associadas com o PROFIsafe (p9501, p9601.1 ... 2 e p9801.1 ... 2).

21: A habilitação de uma função de monitoramento de movimento segura (no p9501) não é suportada nas funções básicas habilitadas via PROFIsafe (p9601.2 = 0, p9601.3 = 1).

22: As funções de monitoramento sem encoder não são suportadas no formato construtivo "Chassis".

23: Funções de monitoramento com encoder não suportadas na CU240.

24: A função de monitoramento SDI não é suportada (p9501.17).

25: As funções de monitoramento de movimento integradas em acionamento não são suportadas (p9501, p9601.2).

26: A histerese e a filtragem para a função de monitoramento SSM sem encoder não são suportadas (p9501.16).

27: As Onboard F-DI e F-DO deste hardware não são suportadas.

28: As funções de monitoramento sem encoder não suportadas em motores síncronos (p9507.2).

29: SINAMICS S120M: As Safety Extended Functions sem encoder não são suportadas.

31: A transmissão do valor limite SLS (SG) via PROFIsafe (p9301/p9501.24) não é suportada por este hardware.

33: As funções seguras sem ativação não são suportadas (p9601.5, p9801.5).

34: A posição segura via PROFIsafe não é suportada por este módulo.

36: A função "SS1E" não é suportada.

37: A aquisição de valores reais segura com encoder HTL/TTL (SMC30) não é suportada.

38: A habilitação simultânea das funções de segurança (p9601) e do modo de emergência (ESM, Essential Service Mode, p3880) não é permitida.

39: A mudança de gama de velocidade segura não é suportada por este módulo ou pela versão de software da CU/MM (p9501.26).

40: SIMOTION D410-2: As funções de monitoramento de movimento integradas em acionamento ou a ativação PROFIsafe não são suportadas.

41: SIMOTION D410-2: As funções seguras não são suportadas no formato construtivo "Chassis".

42: As funções de monitoramento de movimento SLP e SP não são suportadas no D4x5-2 e CX32-2 (p9501.1/25).

43: As funções de monitoramento de movimento SLP e SP, assim como os telegramas PROFIsafe 31/901/902 não são suportados no D410-2 (p9501.1/24/25/30, p9611).

44: O referenciamento via Safety Control Channel não é suportado por este módulo ou esta versão de software (p9501.27).

45: A desativação do SOS/SLS durante o STOP A externo não é suportada (p9501.23).

46: A ativação das funções básicas via TM54F e a habilitação simultânea das funções ampliadas, ncSI ou PROFIsafe não são suportadas por esta versão de software.

50: A redução dos tempos de comutação no SOS (p9569/p9369, p9567/p9367) não é suportada.

9586: O valor ajustado do p9586/p9386 é maior do que o valor máximo suportado.

9588: O valor ajustado do p9588/p9388 é maior do que o valor máximo suportado.

9589: O valor ajustado do p9589/p9389 é maior do que o valor máximo suportado.

Remedy: - Desativar a função de monitoramento afetada (p9501, p9503, p9506, p9601, p9801, p9307, p9507).
- Reduzir o valor ajustado (p9586, p9588, p9589).
Nota:
ESR: Extended Stop and Retract (parada e retrocesso ampliados)
SCA: Safe Cam (cames seguros) / SN: Safe software cams (cames de software seguros)
SDI: Safe Direction (sentido de movimento seguro)
SI: Safety Integrated
SLP: Safely-Limited Position (posição limitada segura) / SE: Safe software limit switches (chave fim de curso de software segura)
SLS: Safely-Limited Speed (velocidade limitada segura) / SG: Safely reduced speed (velocidade reduzida segura)
SP: Safe Position (posição segura)
SPL: Safe Programmable Logic (lógica programável segura)
SS1E: Safe Stop 1 external (parada segura 1 com parada externa)
SOS: Safe Operating Stop (parada de operação segura) / SBH: Safe operating stop (parada de operação segura)
See also: p9501, p9503, r9771

201683 <location>SI Motion P1 (CU): Falta liberação de SOS/SLS

Message value: -

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: A função básica importante de safety "SOS/SLS" não é habilitado no p9501 embora são habilitados outras funções importantes de monitorizações na safety.
Nota:
Esta falha não resulta em uma resposta de parada segura.

Remedy: Habilitar a função "SOS/SLS" (p9501.0) e executar POWER ON.
Nota:
SI: Safety Integrated
SLS: Safely-Limited Speed (Velocidade limitada com segurança) / SG: Safely reduced speed (Velocidade reduzida com segurança)
SOS: Safe Operating Stop (Parada de operação segura) / SBH: Safe operating stop (Parada de operação segura)
See also: p9501

201684 <location>SI Motion P1 (CU): Os valores limite da posição limitada de segurança estão trocados

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: Para a função "Posição limitada de segurança" (SLP) temos no p9534 um valor menor que no p9535.
Nota:
A falha gera um STOP A que não é confirmável.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
1: Valores limite SLP1 trocados.
2: Valores limite SLP2 trocados.
See also: p9534, p9535

Remedy: - corrigir os valores superiores e inferiores (p9535, p9534).
- execute um POWER ON (desligar/ligar).
Nota:
SI: Safety Integrated
SLP: Safely-Limited Position (Posição limitada de segurança) / SE: Safe software limit switches (Chave fim de curso de software segura)

201685 <location>SI Motion P1 (CU): O valor limite de velocidade limitada segura é muito grande

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: O valor limite para a função "Velocidade segura limitada" (SLS) é maior que a velocidade que corresponde a um limite de freqüência de encoder de 500 kHz.

Nota:

Esta falha não resulta em uma resposta de parada segura.

Identificação de falha (r0949, valor em decimal):

Velocidade máxima permitida.

Remedy: Corrigir os valores limite para SLS e executar POWER ON.

Nota:

SI: Safety Integrated

SLS: Safely-Limited Speed (Velocidade limitada com segurança) / SG: Safely reduced speed (Velocidade reduzida com segurança)

See also: p9531

201686 <location>SI Motion: Parametrização da posição de came não permitida

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: Foi parametrizado pelo menos um "Came seguro" (SCA) habilitado no p9536 ou p9537 muito próximo da faixa de tolerância em torno da posição módulo.

Para associação de cames com uma pista de cames devem ser cumpridas as seguintes condições:

- O comprimento do came x = p9536[x]-p9537[x] deve ser maior ou igual à tolerância do came + a tolerância de posição (= p9540 + p9542). Com isso também devemos considerar que para os cames em uma pista de cames a posição negativa deverá ser menor que a posição positiva.

- A distância entre 2 cames x e y (posição negativa [y] - posição positiva [x] = p9537[y] - p9536[x]) em uma pista de cames deverá ser maior ou igual à tolerância de came + tolerância de posição (= p9540 + p9542).

Nota:

Esta falha não resulta em uma resposta de parada segura.

Identificação de falha (r0949, valor em decimal):

Número do "Came seguro" com posição inadmissível.

See also: p9501

Remedy: Corrigir a posição do came e executar POWER ON.

Nota:

SCA: Safe Cam (Cames seguros) / SN: Safe software cams (Cames seguros de software)

SI: Safety Integrated

See also: p9536, p9537

201687 <location>SI Motion: Parametrização do valor Modulo SCA (SN) não permitida

Message value: -

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: O modulo parametrizado avaliado para o função "Came Seguro" (SCA) não é um múltiplo de 360 000 mGraus.

Nota:

Esta falha não resulta em uma resposta de parada segura.

Remedy: Corrigir o valor Modulo para SCA e executar POWER ON.
Nota:
SCA: Safe Cam (Cames seguros) / SN: Safe software cams (Cames seguros de software)
SI: Safety Integrated
See also: p9505

201688 <location>SI Motion CU: Sincronização de valor atual não é permitida

Message value: -
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF2
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Cause: - Não é permitido habilitar sincronização de valor atual para um sistema 1-encoder.
- Não é permitido habilitar simultaneamente o valor de sincronização atual e a função de monitoramento com referência absoluta (SCA/SLP).
- Não é permitido habilitar simultaneamente o valor de sincronização atual e a posição segura pelo PROFIsafe.
- Nota:
Esta falha resulta em STOP A que não pode ser confirmada.
Remedy: - Selecione a função "actual value synchronization" ou parametrize um sistema 2-encoders.
- Desmarque a função "Sincronização de valor atual" ou as funções de monitoração com referência absoluta (SCA/SLP) e execute POWER ON.
- Desmarque a função "sincronização de valor atual" ou não habite "posição segura pelo PROFIsafe".
Nota:
SCA: Safe Cam (Cames seguros) / SN: Safe software cams (Cames seguros de software)
SI: Safety Integrated
SLP: Posição Seguramente Limitada / SE: Interruptores-limite de software seguro
SP: Posição Segura
See also: p9501, p9526

201689 <location>SI Motion: Eixo configurado

Message value: Parâmetro: %1
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF2
Acknowledge: POWER ON
Cause: A configuração do eixo foi alterada (por exemplo, comutação entre eixo linear e eixo rotativo).
O parâmetro p0108.13 é corrigido internamente com o valor correto.
Nota:
Esta falha não resulta em uma resposta de parada segura.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Número de parâmetro que ativou a alteração
See also: p9502

Remedy: Após a comutação deverá ser executado o seguinte:
- Encerrar o modo de colocação em funcionamento de safety (p0010).
- Salvar todos os parâmetros (p0977 = 1 ou "copiar RAM para ROM").
- Executar POWER ON.

Uma vez que a Control Unit seja ligada, a mensagem de safety F01680 ou F30680 indica que os checksums em r9398[0] e r9728[0] foram alterados no acionamento. Deve ser executado o seguinte:
- Ativar o modo de comissionamento de safety novamente.
- Comissionamento de safety completo do acionamento.
- Sair do modo de comissionamento de safety (p0010).
- Salvar todos os parâmetros (p0977 = 1 ou "copiar RAM para ROM").
- Executar um POWER ON.

Nota:
No software de colocação em funcionamento as unidades somente serão exibidas de modo consistente após um Upload de projeto.

201690 <location>SI Motion: Problema de backup de dados na NVRAM

Message value: %1

Drive object: All objects

Reaction: Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)
Servo: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)
Vector: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)
Hla: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Acknowledge: POWER ON

Cause: Não há memória suficiente no NVRAM no acionamento para o armazenamento dos parâmetros r9781 e r9782 (safety logbook).
Nota:
Esta falha não resulta em uma resposta de parada segura.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
0: Não há nenhuma NVRAM física disponível no acionamento.
1: Não há mais nenhum espaço de memória livre na NVRAM.

Remedy: Para o valor de falha = 0:
- Utilizar Control Unit com NVRAM.

Para o valor de falha = 1:
- Desativar as funções desnecessárias e ocupar a capacidade de memória na NVRAM.
- Contatar a Hotline.

Nota:
NVRAM: Non-Volatile Random Access Memory (memória não volátil para leitura e gravação)

201691 <location>SI Motion: Ti e To inadequado para o ciclo DP

Message value: -

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Os tempos configurados para a comunicação PROFIBUS não foram permitidos e o ciclo DP é utilizado como ciclo de aquisição de valor atual para as funções de monitoramento de movimento seguro.
PROFIBUS isócrono:
A soma de Ti e To é muito alta para o ciclo DP selecionado. O ciclo DP deve ter pelo menos 1 ciclo de controlador de corrente maior que a soma de Ti e To.
Nenhum PROFIBUS isócrono:
O ciclo DP deve ser pelo menos 4x o ciclo do controlador de corrente.
Aviso:
Se este alarme não for observado, a mensagem C01711 ou C30711 - com o valor 1020 ... 1021 - pode ocorrer esporadicamente.

Remedy: Configure o Ti e To baixo o suficiente para que sejam adequados para o ciclo DP ou aumente o tempo de ciclo da DP.
Alterne quando o monitoramento SI integrado no drive estiver habilitado (p9601/p9801 > 0):
Utilize o ciclo de aquisição de valores reais p9511/p9311 e, por sua vez, se ajuste independentemente do ciclo DP. O ciclo de detecção de valores reais deve ser pelo menos 4x o ciclo do controlador de corrente. Recomenda-se uma faixa de ciclo de pelo menos 8:1.
See also: p9511

201692 <location>SI Motion P1 (CU): Valor de parâmetro sem encoder não permitido

Message value: Parâmetro: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: O parâmetro não pode ser habilitado para este valor se as funções de monitoramento de movimento,sem encoder, tiverem sido selecionadas em p9506.
Note:
Esta falha não resulta em uma parada de segurança.
Valor da falha (r0949, representação decimal):
Número dos parâmetros com valores incorretos.
See also: p9501

Remedy: - Corrigir os parâmetros especificados no valor de falha.
- Se necessário, desabilite as funções de monitoramento de movimento sem encoder (p9506).
See also: p9501

201693 <location>SI P1 (CU): A parametrização do Safety sofreu alteração e exige a reinicialização/ POWER ON

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Os parâmetros de Safety foram alterados; estes somente surtirão efeito com um "reinício" ou POWER ON.
Aviso:
Todos os parâmetros modificados das funções de monitoramento de movimento de Safety surtirão efeitos somente com um reinício ou POWER ON.
Alarme (r2124, representação decimall):
O número dos parâmetros de Safety que foram alterados necessitam de um "reinício" ou POWER ON.

Remedy: - Executar a reinicialização (p0009 = 30, p0976 = 2, 3).
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
Nota:
Antes da realização do teste de aprovação deve ser executado um POWER ON em todos os componentes.

201694 <location>SI Motion CU: A versão de Firmware do Motor Module/Hydraulic Module é mais antiga que a Control Unit

Message value: -

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: A versão de Firmware do Motor Module/Hydraulic Module é mais antiga que a versão da Control Unit.
É possível que as funções do Safety não estejam disponíveis (r9771/r9871).
Nota:
Esta mensagem não gera nenhuma reação de parada do Safety.
Esta mensagem também pode aparecer se ainda não foi executado um POWER ON após uma atualização automática de Firmware (alarme A01007).

Remedy: Atualizar o Firmware do Motor Module/Hydraulic Module para a versão mais recente.
See also: r9390, r9590

201695 <location>SI Motion: O Sensor Module foi substituído

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Houve uma substituição de um Sensor Module que é utilizado nos monitoramentos seguros de movimento. É necessária uma confirmação da substituição de hardware. Em seguida deve ser realizado um teste de aprovação.
Nota:
Esta mensagem não gera nenhuma reação de parada do Safety.

Remedy: Realize os seguintes passos utilizando o software de colocação em funcionamento STARTER:
- pressione o botão "Confirmar substituição de hardware" na tela do Safety.
- execute a função "Copiar da RAM para a ROM".
- realize o POWER ON em todos os componentes (desligar/ligar).

Como alternativa, realize os seguintes passos na lista de especialista do software de colocação em funcionamento:
- inicie a função de cópia para o identificador de nó no drive (p9700 = 1D hex).
- confirme o Hardware-CRC no drive (p9701 = EC hex).
- salve todos os parâmetros (p0977 = 1).
- execute o POWER ON em todos os componentes (desligar/ligar).

Em seguida, execute um teste de aprovação (consulte o Manual de Funções para Safety Integrated).
Para SINUMERIK, o seguinte se aplica:
HMI suporta a substituição dos componentes com as funções de Safety (área de operação "Diagnostics" --> Softkey "Alarm list" --> Softkey "Confirm SI HW" etc.).
O procedimento preciso é dado no seguinte documento:
SINUMERIK Manual de Função do Safety Integrated
See also: p9700, p9701

201696 <location>SI Motion: Seleção de teste das monitorações de movimento durante a inicialização

Message value: -

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O teste de funções de monitoração de movimento já foi ilegalmente ativo no boot.
Esta é a razão pela qual o teste é apenas executado novamente após selecionar o procedimento de verificação forçada parametrizado em p9705.
Nota:
Esta mensagem não resulta em uma resposta de parada segura.
See also: p9705

Remedy: Retirar a seleção do procedimento de verificação forçada da função de monitoramento de movimentação de segurança e então selecione novamente.
A fonte de sinal para iniciação é parametrizada na entrada do binector p9705.
Observar:
Não é permitido utilizar entradas TM54F para iniciar a parada de teste.
Nota:
SI: Safety Integrated
See also: p9705

201697 <location>SI Motion: Necessário executar o teste das monitorações de movimento

Message value: -

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O tempo ajustado em p9559 foi excedido para o procedimento de verificação forçada das funções de monitoramento de movimentos do Safety. É necessário executar um novo teste.
Após a próxima seleção do procedimento de verificação forçada parametrizada em p9705 a mensagem será apagada e o tempo de monitoração reiniciado.
Nota:
- Esta mensagem não gera nenhuma reação de parada segura.
- Como os caminhos de desligamento não são verificados automaticamente durante a iniciação, o alarme não é emitido até que a inicialização esteja completa.
- O teste deve ser realizado dentro de um intervalo de tempo máximo definido (p9559, máximo de 9000 horas) a fim de estar de acordo com as exigências conforme descrito nos padrões para detecção oportuna de falha e as condições para calcular as faixas de falhas das funções do Safety (valor PFH). A operação além deste tempo máximo é permitida se o procedimento de verificação forçada pode ter a execução garantida antes de as pessoas estarem nas áreas de perigo e de quem está dependendo das funções de segurança funcionando corretamente.
See also: p9559, p9705

Remedy: Executar a dinamização das monitorações seguras de movimento.
A fonte de sinais para ativação está parametrizada no binector Input: p9705.
Observar:
Não é permitido utilizar entradas TM54F para iniciar a parada de teste.
Nota:
SI: Safety Integrated
See also: p9705

201698 <location>SI P1 (CU): Modo de comissionamento ativo

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, TM54F_MA, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A colocação em funcionamento da função "Safety Integrated" foi selecionada.
Esta mensagem é retirada após a conclusão da colocação em funcionamento do Safety.
Nota:
- Esta mensagem não gera nenhuma reação parada segura.
- No modo de colocação de funcionamento do Safety, a função "STO" é selecionada internamente.
See also: p0010

Remedy: Nenhum necessário.
Nota:
Control Unit: Control Unit
SI: Safety Integrated

201699 <location>SI P1 (CU): Teste de circuito de desligamento necessário

Message value: -

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O tempo ajustado em p9659 foi excedido para o procedimento de verificação forçada dos caminhos de encerramento do Safety. Os caminhos de encerramento do Safety devem ser testados novamente.
Após a função "STO" ser desmarcada, a mensagem será apagada e o tempo de monitoração reiniciado.
Nota:
- Esta mensagem não gera nenhuma reação de parada segura.
- O teste deve ser realizado dentro de um intervalo de tempo máximo definido (p9659, máximo de 9000 horas) a fim de estar de acordo com as exigências conforme descrito nos padrões para detecção oportuna de falha e as condições para calcular as faixas de falhas das funções do Safety (valor PFH).
A operação além deste tempo máximo é permitida se o procedimento de verificação forçada pode ter a execução garantida antes de as pessoas estarem nas áreas de perigo e de quem está dependendo das funções de segurança funcionando corretamente.
See also: p9659

Remedy: Habilitar e desabilitar o STO.
Nota:
Control Unit: Control Unit
SI: Safety Integrated
STO: Safe Torque Off (torque desativado com segurança) / SH: Safe standstill (parada segura)

201700 <location>SI Motion P1 (CU): STOP A ativado

Message value: -

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: O acionamento é parado através do STOP A (STO via circuito de desligamento do Safety da Control Unit).
Possíveis causas:
- Solicitação de parada do segundo canal de monitoramento.
- STO não ativo após o tempo parametrizado (p9557) depois da ativação da parada de teste.
- Reação subsequente da mensagem C01706 "SI Motion CU: SAM/SBR com limite excedido".
- Reação subsequente da mensagem C01714 "SI Motion CU: Velocidade reduzida segura excedida".
- Reação subsequente da mensagem C01701 "SI Motion CU: STOP B disparado".
- Reação subsequente da mensagem C01715 "SI Motion CU: Posição limitada segura excedida".
- Reação subsequente da mensagem C01716 "SI Motion CU: Tolerância excedida para sentido de movimento seguro".

Remedy: - Eliminar a causa da falha no segundo canal de monitoramento.
- Executar o diagnóstico para a mensagem C01706 pendente.
- Executar o diagnóstico para a mensagem C01714 pendente.
- Executar o diagnóstico para a mensagem C01701 pendente.
- Executar o diagnóstico para a mensagem C01715 pendente.
- Executar o diagnóstico para a mensagem C01716 pendente.
- Verificar o valor no p9557 (se houver) e, se necessário, aumentar o valor e depois executar o POWER ON.
- Verificar o circuito de desligamento da Control Unit (verificar a comunicação DRIVE-CLiQ, se houver).
- Substituir o Motor Module e/ou o Power Module e/ou o Hydraulic Module.
- Substituir a Control Unit.

Esta mensagem pode ser confirmada sem POWER ON da seguinte maneira:
- Monitoramentos de movimento integrados em acionamento: Através do Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe.
- Monitoramentos de movimento com SINUMERIK: Através do painel de comando da máquina, apenas em modo de teste de aprovação.

Nota:
SAM: Safe Acceleration Monitor (monitoramento seguro de aceleração)
SBR: Safe Brake Ramp (monitoramento seguro de rampa de frenagem)
SI: Safety Integrated

201701 <location>SI Motion P1 (CU): STOP B ativado

Message value: -

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM (OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: O drive é interrompido pelo STOP B (desaceleração na rampa de retorno OFF3).
Como consequência desta falha, após o tempo parametrizado em p9556 ter expirado ou o limite de velocidade parametrizado em p9560 não ter sido alcançado, a mensagem C01700 "STOP A iniciado" será emitida.
Possíveis causas:
- solicitação de parada do segundo canal de monitoramento.
- reação subsequente da mensagem C01714 "SI Motion CU: Velocidade Seguramente Limitada excedida".
- reação subsequente da mensagem C01711 "SI Motion CU: Defeito em um canal de monitoramento".
- reação subsequente da mensagem C01707 "SI Motion CU: Tolerância para parada de operação segura excedida".
- reação subsequente da mensagem C01715 "SI Motion CU: Posição seguramente limitada excedida".
- reação subsequente da mensagem C01716 "SI Motion CU: tolerância para direção de movimento seguro excedida".

Remedy: - elimine a causa da falha no segundo canal de monitoramento.
- execute o diagnóstico com a mensagem C01714.
- execute o diagnóstico com a mensagem C01711.
- execute o diagnóstico com a mensagem C01707.
- execute o diagnóstico com a mensagem C01715.
- execute o diagnóstico com a mensagem C01716.

Esta mensagem pode ser confirmada sem POWER ON da seguinte maneira:
- monitoramento de movimento integrado no drive: pelo Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe.
- monitoramento de movimento com o SINUMERIK: pelo painel de comando da máquina apenas em modo de teste de aprovação.

Nota:
SI: Safety Integrated

201706 <location>SI Motion P1 (CU): Limite SAM/SBR excedido

Message value: -

Drive object: HLA, HLA_840

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: Funções de monitoramento de movimento com encoder (p9506 = 0):
- Depois de ser iniciado o STOP B (SS1) ou o STOP C (SS2), a velocidade excedeu a tolerância configurada.

O acionamento é parado através da mensagem C01700 "SI Motion: STOP A disparado".

Remedy: Verifique o comportamento de frenagem e, se necessário, adapte a parametrização das configurações do parâmetro da função "SBR" ou "SAM".

Esta mensagem pode ser confirmada sem POWER ON da seguinte maneira:

- funções de monitoramento de movimento integradas no acionamento: peloTerminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe.
- funções de monitoramento de movimento com SINUMERIK: pelo painel de controle da máquina somente no modo de teste de aceitação.

Nota:

SAM: Safe Acceleration Monitor (monitoramento de aceleração segura)

SBR: Safe Brake Ramp (monitoramento de rampa segura)

SI: Safety Integrated

See also: p9548, p9581, p9582, p9583

201706 <location>SI Motion P1 (CU): Limite SAM/SBR excedido

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: Funções de monitoramento de movimento com encoder (p9506 = 0) ou sem encoder com monitoramento ajustado para aceleração (SAM, p9506 = 3):

Depois de ser introduzido o STOP B (SS1) ou o STOP C (SS2), a velocidade excedeu a tolerância configurada.

Funções de monitoramento de movimento sem encoder com monitoramento de rampa de frenagem ajustado (SBR, p9506 = 1):

Depois de ser introduzido o STOP B (SS1) ou a comutação SLS para a faixa de velocidade mais baixa, a velocidade excedeu a tolerância configurada.

O acionamento é parado através da mensagem C01700 "SI Motion: STOP A ativado".

Remedy: Verifique o comportamento de frenagem e, se necessário, adapte a parametrização das configurações do parâmetro da função "SBR" ou "SAM".

Esta mensagem pode ser confirmada sem POWER ON da seguinte maneira:

- funções de monitoramento de movimento integradas no acionamento: peloTerminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe.
- funções de monitoramento de movimento com SINUMERIK: pelo painel de controle da máquina somente no modo de teste de aceitação.

Nota:

SAM: Safe Acceleration Monitor (monitoramento de aceleração segura)

SBR: Safe Brake Ramp (monitoramento de rampa segura)

SI: Safety Integrated

See also: p9548, p9581, p9582, p9583

201707 <location>SI Motion P1 (CU): Tolerância para parada operacional segura ultrapassada

Message value: -

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: A posição atual se afastou da posição nominal mais do que a tolerância de parada.

O drive é parado através da mensagem C01701 "SI Motion: STOP B ativado".

Remedy: - Verificar se existem outras falhas do Safety e eventualmente executar o diagnóstico para as respectivas falhas.
- Controlar se a tolerância de parada é compatível com a precisão e dinâmica de controle do eixo.
- Executar POWER ON.
Esta mensagem somente pode ser quitada sem POWER ON da seguinte maneira:
- Monitorações de movimento integradas no acionamento: Através do Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe
- Monitorações de movimento com SINUMERIK: Através do painel de comando da máquina, apenas no modo teste de aceitação
Nota:
SI: Safety Integrated
SOS: Safe Operating Stop (Parada de operação segura) / SBH: Safe operating stop (Parada de operação segura)
See also: p9530

201708 <location>SI Motion P1 (CU): STOP C ativado

Message value: -
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: STOP2
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Cause: O drive é interrompido pelo STOP C (desaceleração na rampa de retorno OFF3).
"Safe Operating Stop" (SOS) é ativada após o tempo parametrizado ter sido expirado.
Possíveis causas:
- solicitação de parada do controle de alto nível.
- reação subsequente da mensagem C01714 "SI Motion CU: Velocidade Seguramente Limitada excedida".
- reação subsequente da mensagem C01715 "SI Motion CU: Posição seguramente limitada excedida".
- reação subsequente da mensagem C01716 "SI Motion CU: tolerância para a direção de movimento seguro excedido".
See also: p9552
Remedy: - Eliminar a causa da falha no comando.
- Executar o diagnóstico com o surgimento da mensagem C01714/C01715/C01716.
Esta mensagem pode ser quitada da seguinte forma:
- Monitorações de movimento integradas no acionamento: Através do Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe
- Monitorações de movimento com SINUMERIK: Através do painel de comando da máquina
Nota:
SI: Safety Integrated
SOS: Safe Operating Stop (Parada de operação segura) / SBH: Safe operating stop (Parada de operação segura)

201709 <location>SI Motion P1 (CU): STOP D ativado

Message value: -
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Cause: O drive é interrompido pelo STOP D (desaceleração na no caminho).
"Safe Operating Stop" (SOS) é ativada após o tempo parametrizado ter sido expirado.
Possíveis causas:
- solicitação de parada do controle de alto nível.
- reação subsequente da mensagem C01714 "SI Motion CU: Velocidade Seguramente Limitada excedida".
- reação subsequente da mensagem C01715 "SI Motion CU: Posição seguramente limitada excedida".
- reação subsequente da mensagem C01716 "SI Motion CU: tolerância para a direção de movimento seguro excedido".
See also: p9553

Remedy: - Eliminar a causa da falha no comando.
- Executar o diagnóstico com o surgimento da mensagem C01714/C01715/C01716.
Esta mensagem pode ser quitada da seguinte forma:
- Monitorações de movimento integradas no acionamento: Através do Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe
- Monitorações de movimento com SINUMERIK: Através do painel de comando da máquina
Nota:
SI: Safety Integrated
SOS: Safe Operating Stop (Parada de operação segura) / SBH: Safe operating stop (Parada de operação segura)

201710 <location>SI Motion P1 (CU): STOP E ativado

Message value: -
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Cause: O drive é interrompido pelo STOP E (desaceleração na no caminho).
"Safe Operating Stop" (SOS) é ativada após o tempo parametrizado ter sido expirado.
Possíveis causas:
- solicitação de parada do controle de alto nível.
- reação subsequente da mensagem C01714 "SI Motion CU: Velocidade Seguramente Limitada excedida".
- reação subsequente da mensagem C01715 "SI Motion CU: Posição seguramente limitada excedida".
- reação subsequente da mensagem C01716 "SI Motion CU: tolerância para a direção de movimento seguro excedido".
See also: p9554
Remedy: - Eliminar a causa da falha no comando.
- Executar o diagnóstico com o surgimento da mensagem C01714/C01715/C01716.
Esta mensagem pode ser quitada da seguinte forma:
- Monitorações de movimento integradas no acionamento: Através do Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe
- Monitorações de movimento com SINUMERIK: Através do painel de comando da máquina
Nota:
SI: Safety Integrated
SOS: Safe Operating Stop (Parada de operação segura) / SBH: Safe operating stop (Parada de operação segura)

201711 <location>SI Motion P1 (CU): Defeito em um canal de monitoramento

Message value: %1
Drive object: HLA, HLA_840
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: Durante a comparação cruzada dos dois canais de monitoramento, o acionamento detectou uma diferença entre os dados de entrada ou em resultados dos monitoramentos e disparou o STOP F. Um dos monitoramentos não funciona mais de modo confiável, ou seja, não é mais possível operar com segurança.

Se pelo menos uma função de monitoramento estiver ativa, então, depois de expirar o temporizador, será emitida a mensagem C01701 "SI Motion: STOP B disparado".

O valor de mensagem que resultou em um STOP F é indicado no r9725.

Se o acionamento é operado junto com um SINUMERIK, os valores de mensagem são gravados na mensagem 27001 do SINUMERIK, exceto os seguintes valores de mensagem, que somente ocorrem no SINAMICS:

1007: A comunicação com o CLP está com falha (sinal de vida)

1008: A comunicação com o CLP está com falha (CRC)

Os valores de mensagem descritos a seguir referem-se à comparação cruzada entre os dois canais de monitoramento (funções de segurança integradas em acionamento).

Os valores de mensagem também podem aparecer nos seguintes casos, caso não seja a causa mencionada explicitamente:

- Foram parametrizados tempos de ciclo diferentes (p9500/p9300 e/ou p9511/p9311).

- Tempos de ciclo muito rápidos (p9500/p9300, p9511/p9311).

- Em valores de mensagem 3, 44 ... 57, 232 e sistemas de 1 encoder foram parametrizados valores de encoder diferentes (p9516/p9316, p9517/p9317, p9518/p9318, p9520/p9320, p9521/p9321, p9522/p9322, p9526/p9326).

- Sincronização incorreta.

Valor de mensagem (r9749, interpretar como decimal):

0 até 999: Número do dado verificado pela comparação cruzada que resultou nesta falha.

Os valores de mensagem que não estiverem listados a seguir servem apenas para o diagnóstico de falhas interno da Siemens.

0: Solicitação de parada de outro canal de monitoramento.

1: Imagem de estado das funções de monitoramento SOS, SLS ou SLP (lista de resultados 1) (r9710[0], r9710[1]).

2: Imagem de estado da função de monitoramento SCA ou n < nx (lista de resultados 2) (r9711[0], r9711[1]).

3: A diferença do valor real de posição (r9713[0/1]) entre os dois canais de monitoramento é maior do que a tolerância no p9542/p9342. Na sincronização de valores reais habilitada (p9501.3/p9301.3), a diferença da velocidade (baseada no valor real de posição) é maior do que a tolerância no p9549/p9349.

4: A sincronização da comparação cruzada de dados entre os dois canais apresenta algum erro.

5: Habilitações de função (p9501/p9301). Ciclo de monitoramento de Safety muito pequeno (p9500/p9300).

6: Valor limite para SLS1 (p9531[0]/p9331[0]).

7: Valor limite para SLS2 (p9531[1]/p9331[1]).

8: Valor limite para SLS3 (p9531[2]/p9331[2]).

9: Valor limite para SLS4 (p9531[3]/p9331[3]).

10: Tolerância de parada (p9530/p9330).

11: Valor limite superior para SLP1 (p9534[0]/p9334[0]).

12: Valor limite inferior para SLP1 (p9535[0]/p9335[0]).

13: Valor limite superior para SLP2 (p9534[1]/p9334[1]).

14: Valor limite inferior para SLP2 (p9535[1]/p9335[1]).

31: Tolerância de posição (p9542/p9342) e/ou (p9549/p9349) na sincronização de valores reais habilitada (p9501.3/p9301.3).

32: Tolerância de posição no referenciamento seguro (p9544/p9344).

33: Tempo da mudança de velocidades (p9551/p9351).

35: Tempo de retardo para STOP A (p9556/p9356).

36: Tempo de controle do STO (p9557/p9357).

37: Tempo de transição do STOP C para o SOS (p9552/p9352).

38: Tempo de transição do STOP D para o SOS (p9553/p9353).

39: Tempo de transição do STOP E para o SOS (p9554/p9354).

40: Reação de parada na SLS (p9561/p9361).

41: Reação de parada na SLP1 (p9562[0]/p9362[0]).

42: Rotação de desligamento para STO (p9560/p9360).

43: Teste de memória da reação de parada (STOP A).

44 ... 57: Geral

Possível causa 1 (no comissionamento ou na alteração de parâmetros)

O valor de tolerância para a função de monitoramento é diferente nos dois canais de monitoramento.

Possível causa 2 (em operação)

Os valores de limite estão baseados no atual valor real (r9713[0/1]). Em caso de desvio dos valores reais seguros entre os dois canais de monitoramento, os valores de limite em intervalos definidos também serão diferentes (ou seja, isso corresponde ao valor de mensagem 3). Isto pode ser verificado através do controle das posições reais seguras.

44: Valor real de posição (r9713[0/1]) + valor limite SLS1 (p9531[0]/p9331[0]) * ciclo de monitoramento do Safety (p9500/p9300).

45: Valor real de posição (r9713[0/1]) - valor limite SLS1 (p9531[0]/p9331[0]) * ciclo de monitoramento do Safety (p9500/p9300).

46: Valor real de posição (r9713[0/1]) + valor limite SLS2 (p9531[1]/p9331[1]) * ciclo de monitoramento do Safety (p9500/p9300).

47: Valor real de posição (r9713[0/1]) - valor limite SLS2 (p9531[1]/p9331[1]) * ciclo de monitoramento do Safety (p9500/p9300).

48: Valor real de posição (r9713[0/1]) + valor limite SLS3 (p9531[2]/p9331[2]) * ciclo de monitoramento do Safety (p9500/p9300).

49: Valor real de posição (r9713[0/1]) - valor limite SLS3 (p9531[2]/p9331[2]) * ciclo de monitoramento do Safety (p9500/p9300).

50: Valor real de posição (r9713[0/1]) + valor limite SLS4 (p9531[3]/p9331[3]) * ciclo de monitoramento do Safety (p9500/p9300).

51: Valor real de posição (r9713[0/1]) - valor limite SLS4 (p9531[3]/p9331[3]) * ciclo de monitoramento do Safety (p9500/p9300).

52: Posição de imobilização + tolerância (p9530/9330).

53: Posição de imobilização - tolerância (p9530/9330).

54: Valor real de posição (r9713[0/1]) + valor limite nx (p9546/p9346) * ciclo de monitoramento do Safety (p9500/p9300) + tolerância (p9542/p9342).

55: Valor real de posição (r9713[0/1]) + valor limite nx (p9546/p9346) * ciclo de monitoramento do Safety (p9500/p9300).

56: Valor real de posição (r9713[0/1]) - valor limite nx (p9546/p9346) * ciclo de monitoramento do Safety (p9500/p9300).

57: Valor real de posição (r9713[0/1]) - valor limite nx (p9546/p9346) * ciclo de monitoramento do Safety (p9500/p9300) - tolerância (p9542/p9342).

58: Atual solicitação de imobilização.

75: Limite de velocidade nx (p9546, p9346).

Com a função "n < nx: Histerese e filtragem" (p9501.16 = 1) habilitada, este valor de mensagem também aparece no caso de tolerância de histerese divergente (p9547/p9347).

76: Reação de parada no SLS1 (p9563[0]/p9363[0]).

77: Reação de parada no SLS2 (p9563[1]/p9363[1]).

78: Reação de parada no SLS3 (p9563[2]/p9363[2]).

79: Reação de parada no SLS4 (p9563[3]/p9363[3]).

81: Tolerância de velocidade para SAM (p9548/p9348).

82: SGEs para fator de correção SLS.

83: Temporizador de teste de aprovação (p9558/p9358).

84: Tempo de transição do STOP F (p9555/p9355).

85: Tempo de transição da falha de barramento (p9580/p9380).

86: Identificação do sistema de 1 encoder (p9526/p9326).

87: Atribuição de encoder de um segundo canal (p9526/p9326).

89: Frequência do limite de encoder.

230: Constante de tempo de filtro para n < nx.

231: Tolerância de histerese para n < nx.

232: Valor real de velocidade filtrado.

233: Valor limite nx / ciclo de monitoramento do Safety + tolerância de histerese.

234: Valor limite nx / ciclo de monitoramento do Safety.

235: -Valor limite nx / ciclo de monitoramento do Safety.

236: -Valor limite nx / ciclo de monitoramento do Safety - tolerância de histerese.

237: SGA n < nx.

238: Valor limite de velocidade para SAM (p9568/p9368).

243: Configuração de funções (p9507/p9307).

246: Tolerância de tensão da aceleração (p9589/p9389).

247: Tolerância do SDI (p9564/p9364).

248: Limite superior do SDI positivo (7FFFFFFF hex).

249: Valor real de posição (r9713[0/1]) – tolerância de SDI (p9564/p9364).

250: Valor real de posição (r9713[0/1]) + tolerância de SDI (p9564/p9364).

251: Limite inferior do SDI negativo (80000001 hex).

252: Reação de parada do SDI (p9566/p9366).

253: Tempo de retardo do SDI (p9565/p9365).

256: Imagem de estado das funções de monitoramento SOS, SLS, SLP, parada de teste, SBR, SDI (lista de resultados 1 amp.) (r9710).

257: Funções de segurança divergentes nos monitoramentos de movimento sem ativação (p9512/p9312).

259: Fator de escala divergente para posição segura via PROFIsafe (p9574/p9374) ou telegrama PROFIsafe (p9611/p9811).

260: Valor Modulo inclusive escala (p9505/p9305 e p9574/p9374) na SP com 16 Bit.

263: Reação de parada na SLP2 (p9562[1]/p9362[1]).

264: Tolerância de posição inclusive escala (p9542/p9342 e p9574/p9374) na SP com 16 Bit.

265: Imagem de estado de todas as funções de modificação (lista de resultados 1) (r9710).

266: A velocidade de comutação no SOS é divergente (p9567/p9367).

267: O tempo de transição no SOS após a imobilização é divergente (p9569/p9369).

268: O tempo de retardo SLP é divergente (p9577/p9377).

269: Fator para o aumento da tolerância de posição na mudança de gamas de velocidade (p9543/9343).

270: Tela para imagem SGE: Todas as funções habilitadas que não são suportadas pela atual parametrização (p9501/p9301, p9601/p9801 e p9506/p9306).

271: Tela para imagem SGE: Desativação de todos os bits para a função "Mudança segura das gamas de velocidade"

272: A ativação da tolerância de posição aumentada na função "Mudança de gamas de velocidade" é divergente

1000: O temporizador de controle expirou. Houve uma ocorrência muito alta de troca de sinais nas entradas seguras.

1001: Falha de inicialização do temporizador de controle.

1002:

A confirmação de usuário é divergente depois de expirar o temporizador.

A confirmação de usuário não é consistente. O estado da confirmação de usuário diverge nos dois canais de monitoramento depois de expirar um período de 4 s.

1003:

Tolerância de referência excedida.

Com a confirmação de usuário colocada, a diferença entre o novo ponto de referência determinado após a inicialização (encoder absoluto) ou a aproximação do ponto de referência (sistema de medição codificado por distância e/ou incremental) e a posição real segura (valor armazenado + distância percorrida) é maior do que a tolerância de referência (p9544). Neste caso retira-se a confirmação de usuário.

1004:

Erro de plausibilidade na confirmação de usuário.

1. A definição foi feita novamente, mesmo com a confirmação de usuário já colocada. Neste caso retira-se a confirmação de usuário.

2. A confirmação de usuário foi colocada, mesmo o eixo não estando referenciado.

1005: STO ativo com a seleção da parada de teste.

1011: Estado de aprovação divergente entre os canais de monitoramento.

1012: Violação de plausibilidade do valor real do encoder.

1015: A mudança da gama de velocidade (bit 27 no telegrama PROFIsafe) dura mais que 2 min.

1020: Queda de comunicação cíclica entre os canais de monitoramento.

1021: Queda de comunicação cíclica entre o canal de monitoramento e o Sensor Module.

1022: Falha de sinal de vida para encoder DRIVE-CLiQ no canal de monitoramento 1.

1023: Erro no teste de eficiência no encoder DRIVE-CLiQ.

1024: Falha de sinal de vida para encoder HTL/TTL.

1032: Falha de sinal de vida para encoder DRIVE-CLiQ no canal de monitoramento 2.

1033: Erro no controle do offset entre POS1 e POS2 para encoder DRIVE-CLiQ no canal de monitoramento 1.

1034: Erro no controle do offset entre POS1 e POS2 para encoder DRIVE-CLiQ no canal de monitoramento 2.

1039: Estouro no cálculo da posição.

5000 ... 5140:

Valores de mensagem do PROFIsafe.

Nestes valores de mensagem são transmitidos sinais de controle à prova de falhas (Failsafe Values) para as funções de segurança.

5000, 5014, 5023, 5024, 5030 ... 5032, 5042, 5043, 5052, 5053, 5068, 5072, 5073, 5082 ... 5087, 5090, 5091, 5122 ... 5125, 5132 ... 5135, 5140: Ocorreu um erro interno de software (apenas para diagnóstico de falhas interno da Siemens).

5012: Falha na inicialização do driver do PROFIsafe.

5013: O resultado da inicialização é diferente nos dois controladores.

5022: Erro na avaliação dos parâmetros F. Os valores dos parâmetros F transmitidos não coincidem com os valores esperados no driver do PROFIsafe.

5025: O resultado da parametrização F é diferente nos dois controladores.

5026: Erro de CRC nos parâmetros F. O valor CRC transmitido dos parâmetros F não coincide com o valor calculado no driver de PROFIsafe.

5065: Durante a recepção do telegrama do PROFIsafe foi constatada uma falha de comunicação.

5066: Foi constatado um erro de monitoramento de tempo ao receber o telegrama do PROFIsafe.

6000 ... 6166:

Valores de mensagem do PROFIsafe (driver de PROFIsafe para PROFIBUS DP V1/V2 e PROFINET).

Nestes valores de mensagem são transmitidos sinais de controle à prova de falhas (Failsafe Values) para as funções de segurança.

O significado de cada valor de mensagem está descrito na falha de Safety F01611.

7000: A diferença da posição segura é maior que a tolerância parametrizada (p9542/p9342).

7001: O valor de escala para a posição segura na representação de 16 Bit é muito baixo (p9574/p9374).

7002: Os contadores de ciclo para a transmissão da posição segura são divergentes nos dois canais de monitoramento.

See also: p9555, r9725

Remedy: No geral aplica-se o seguinte:

Os ciclos de monitoramento nos dois canais e os tipos de eixo devem ser verificados quanto à igualdade e, se necessário, equalizados. Se o erro persistir, um aumento dos ciclos de monitoramento pode ser uma solução.

Sobre o valor de mensagem = 0:

- Neste canal de monitoramento não foi detectada nenhuma falha. Observar a mensagem de falha do outro canal de monitoramento (no HM: C30711).

Sobre o valor de mensagem = 3:

Fase de comissionamento:

- A avaliação de encoder para o próprio ou o segundo canal não foi corretamente configurada --> Corrigir a avaliação do encoder.

Em operação:

- Controle da construção mecânica e dos sinais do encoder.

Sobre o valor de mensagem = 4:

- Os ciclos de monitoramento nos dois canais devem ser verificados quanto à igualdade e, se necessário, equalizados. Em combinação com o valor de mensagem 5 de outro canal de monitoramento (no HM: C30711), os ciclos de monitoramento devem ser configurados maiores.

Sobre o valor de mensagem = 11 ... 14:

- Os valores limite no p9534/p9334 ou p9535/p9335 são diferentes ou foram ajustados muito altos. Corrigir os valores.

Sobre o valor de mensagem = 232:

- Aumentar a tolerância de histerese (p9547/p9347). Se necessário, aumentar o valor da filtragem (p9545/p9345).

Sobre o valor de mensagem = 1 ... 999:

- Se o valor de mensagem estiver listado sob a causa: Verificação dos parâmetros da comparação cruzada, com os quais o valor de mensagem faz referência.

- Copiar os parâmetros do Safety.

- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).

- Atualizar o software do Hydraulic Module.

- Atualizar o software da Control Unit.

- Correção da avaliação do encoder. Os valores reais são diferentes por causa das falhas mecânicas (correia trapezoidal, deslocamento até o limite mecânico, desgaste e configuração de janela muito pequena, falha de encoder, ...).

Nota:

Para versão de Firmware de SINAMICS >= 4.7, a lista CDC é aumentada configurando-se o p9567 > 0. Isso pode resultar em erros na comparação de dados cruzada (indicado com o valor de mensagem >= 237), caso a versão de Firmware do SINUMERIK seja incompatível. Se necessário, deve-se ajustar o p9567 = 0 ou atualizar a versão de Firmware do SINUMERIK.

Sobre o valor de mensagem = 1000:

- Análise dos sinais pertencentes à entrada segura (problemas de contato).

Sobre o valor de mensagem = 1001:

- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).

- Atualizar o software do Hydraulic Module.

- Atualizar o software da Control Unit.

Sobre o valor de mensagem = 1002:

- Executar a confirmação segura e definir simultaneamente a confirmação de usuário nos dois canais de monitoramento (dentro de 4 s).

Sobre o valor de mensagem = 1003:

- Controlar a mecânica do eixo. Eventualmente o eixo passou para o estado desligado e a última posição real memorizada não coincide mais com a nova posição real na próxima inicialização.

- Aumentar a tolerância para a comparação de valores reais no referenciamento (p9544).

Em seguida, controlar os valores reais, executar o POWER ON e definir novamente a confirmação de usuário.

Sobre o valor de mensagem = 1004:

Para 1. aplica-se: Executar a confirmação segura. Definir novamente a confirmação de usuário.

Para 2. aplica-se: Executar a confirmação segura. Somente definir a confirmação de usuário depois de o eixo estar referenciado.

Sobre o valor de mensagem = 1005: Verificação das condições para desativar o STO.

Sobre o valor de mensagem = 1007:

- Verificação do CLP quanto ao estado operacional correto (estado Run, programa básico).

Sobre o valor de mensagem = 1008:

- Verificar se foram configuradas áreas de endereço incorretas ou sobrepostas no dado de máquina MD10393 do SINUMERIK.

Sobre o valor de mensagem = 1011:

- Para o diagnóstico, veja o parâmetro (r9571).

Sobre o valor de mensagem = 1012:

- Atualizar a versão de Firmware do Sensor Module para uma versão mais nova.
- Para o sistema de 1 encoder aplica-se: Verificar os parâmetros do encoder quanto à igualdade (p9515/p9315, p9519/p9319, p9523/p9323, p9524/p9324, p9525/p9325, p9529/p9329).
- Para os sistemas de 1 encoder e 2 encoders aplica-se: Para copiar corretamente os parâmetros de encoder do p04xx, deve-se ajustar p9700 = 46 e p9701 = 172.
- Para encoder DQI aplica-se: Se necessário, atualizar a versão de Firmware da Control Unit para a versão mais recente disponível para o encoder DQI.
- Verificar se a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos estão de acordo com as diretrizes EMC (compatibilidade eletromagnética).
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar) ou uma reinicialização (p0009 = 30, p0976 = 2, 3).
- Substituir o hardware.

Sobre o valor de mensagem = 1020, 1021,1024:

- Verificação da conexão de comunicação.
- Configurar os ciclos de monitoramento maiores (p9500, p9511).
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar) ou uma reinicialização (p0009 = 30, p0976 = 2, 3).
- Substituir o hardware.

Sobre o valor de mensagem = 1033:

- Se necessário, atualizar a versão de Firmware da Control Unit para a versão mais recente disponível para o encoder DQI.

Sobre o valor de mensagem = 1039:

- Verificar os fatores de conversão como o passo do fuso ou relações de transmissão.

Sobre o valor de mensagem = 1041:

- Verificar se há corrente elétrica suficiente no motor (> r9785[0]).
- Reduzir a corrente mínima (p9588).
- Para motores síncronos, aumentar o valor do p9783.
- Verificar se a função "Operação controlada de malha fechada com injeção de sinal HF" está ativada (p1750.5 = 1) e desativar, se necessário.

Sobre o valor de mensagem = 1042:

- Aumentar o tempo de rampa de aceleração/desaceleração do gerador de rampa (p1120/p1121).
- Verificar se a configuração do controle de corrente/rotação está correta (a corrente geradora de torque/campo e o valor real de rotação não podem oscilar).
- Reduzir a dinâmica do setpoint.
- Verificar os valores de corrente e tensão, e ajustar o comportamento do controle de malha fechada para este ser 3% maior em relação aos dados nominais em caso de operação e/ou em caso de falha.
- Aumentar a corrente mínima (p9588/p9388)

Sobre o valor de mensagem = 1043:

- Aumentar a tolerância de tensão (p9589).
- Aumentar o tempo de rampa de aceleração/desaceleração do gerador de rampa (p1120/p1121).
- Verificar se a configuração do controle de corrente/rotação está correta (a corrente geradora de torque/campo e o valor real de rotação não podem oscilar).
- Reduzir a dinâmica do setpoint.

Sobre o valor de mensagem = 5000, 5014, 5023, 5024, 5030, 5031, 5032, 5042, 5043, 5052, 5053, 5068, 5072, 5073, 5082 ... 5087, 5090, 5091, 5122 ... 5125, 5132 ... 5135, 5140:

- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
- Verificar se existem falhas na comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o respectivo Hydraulic Module e, se necessário, executar o diagnóstico nas falhas encontradas.
- Atualizar o Firmware com a versão mais recente.

- Contatar a Hotline.
- Substituir a Control Unit.

Sobre o valor de mensagem = 5012:

- Verificar a configuração do endereço do PROFIsafe da Control Unit (p9610) e do Hydraulic Module (p9810). O endereço do PROFIsafe não pode ser 0 ou FFFF!

Sobre o valor de mensagem = 5013, 5025:

- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
- Verificar a configuração do endereço do PROFIsafe da Control Unit (p9610) e do Hydraulic Module (p9810).
- Verificar se existem falhas na comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o respectivo Hydraulic Module e, se necessário, executar o diagnóstico nas falhas encontradas.

Sobre o valor de mensagem = 5022:

- Verificar o ajuste dos valores dos parâmetros F no PROFIsafe-Slave (F_SIL, F_CRC_Length, F_Par_Version, F_Source_Add, F_Dest_add, F_WD_Time).

Sobre o valor de mensagem = 5026:

- Verificar e atualizar o ajuste dos valores dos parâmetros F e do CRC calculado de parâmetro F (CRC1) no PROFIsafe--Slave.

Sobre o valor de mensagem = 5065:

- Verificar a configuração e a comunicação no PROFIsafe-Slave (num.seq./CRC).
- Verificar e, se necessário, aumentar o ajuste do valor para o parâmetro F_WD_Time no PROFIsafe-Slave.
- Verificar se existem falhas na comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o respectivo Hydraulic Module e, se necessário, executar o diagnóstico nas falhas encontradas.

Sobre o valor de mensagem = 5066:

- Verificar e, se necessário, aumentar o ajuste do valor para o parâmetro F_WD_Time no PROFIsafe-Slave.
- Avaliar a informação de diagnóstico no F-Host.
- Inspecionar a conexão do PROFIsafe.

Sobre o valor de mensagem = 6000 ... 6999:

Veja a descrição dos valores de mensagem na falha de Safety F01611.

Sobre o valor de mensagem = 7000:

- Aumentar a tolerância parametrizada (p9542/p9342).
- Determinar a posição real da CU (r9713[0] e do segundo canal r9713[1] e controlar a diferença em termos de plausibilidade.
- Reduzir a diferença da posição real da CU (r9713[0] e do segundo canal r9713[1] em um sistema de 2 encoders.

Sobre o valor de mensagem = 7001:

- Aumentar o valor de escala para a posição segura na representação de 16 Bit (p9574/p9374).
- Se necessário, reduzir a área de deslocamento.

Sobre o valor de mensagem = 7002:

- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
- Verificar se existem falhas na comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o respectivo Hydraulic Module e, se necessário, executar o diagnóstico nas falhas encontradas.

Esta mensagem pode ser confirmada da seguinte maneira:

- Monitoramentos de movimento integrados em acionamento: Através do Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe
- Monitoramentos de movimento com SINUMERIK: Através do painel de comando da máquina

See also: p9300, p9500

201711 <location>SI Motion P1 (CU): Defeito em um canal de monitoramento

Message value: %1

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: Durante a comparação cruzada dos dois canais de monitoramento, o acionamento detectou uma diferença entre os dados de entrada ou em resultados dos monitoramentos e disparou o STOP F. Um dos monitoramentos não funciona mais de modo confiável, ou seja, não é mais possível operar com segurança.

Se pelo menos uma função de monitoramento estiver ativa, então, depois de expirar o temporizador, será emitida a mensagem C01701 "SI Motion: STOP B disparado".

O valor de mensagem que resultou em um STOP F é indicado no r9725.

Se o acionamento é operado junto com um SINUMERIK, os valores de mensagem são gravados na mensagem 27001 do SINUMERIK, exceto os seguintes valores de mensagem, que somente ocorrem no SINAMICS:

1007: A comunicação com o CLP está com falha (sinal de vida)

1008: A comunicação com o CLP está com falha (CRC)

Os valores de mensagem descritos a seguir referem-se à comparação cruzada entre os dois canais de monitoramento (funções de segurança integradas em acionamento).

Os valores de mensagem também podem aparecer nos seguintes casos, caso não seja a causa mencionada explicitamente:

- Foram parametrizados tempos de ciclo diferentes (p9500/p9300 e/ou p9511/p9311).

- Foram parametrizados tipos de eixo diferentes (p9502/p9302).

- Tempos de ciclo muito rápidos (p9500/p9300, p9511/p9311).

- Em valores de mensagem 3, 44 ... 57, 232 e sistemas de 1 encoder foram parametrizados valores de encoder diferentes (p9516/p9316, p9517/p9317, p9518/p9318, p9520/p9320, p9521/p9321, p9522/p9322, p9526/p9326).

- Sincronização incorreta.

Valor de mensagem (r9749, interpretar como decimal):

0 até 999: Número do dado verificado pela comparação cruzada que resultou nesta falha.

Os valores de mensagem que não estiverem listados a seguir servem apenas para o diagnóstico de falhas interno da Siemens.

0: Solicitação de parada de outro canal de monitoramento.

1: Imagem de estado das funções de monitoramento SOS, SLS ou SLP (lista de resultados 1) (r9710[0], r9710[1]).

2: Imagem de estado da função de monitoramento SCA ou n < nx (lista de resultados 2) (r9711[0], r9711[1]).

3: A diferença do valor real de posição (r9713[0/1]) entre os dois canais de monitoramento é maior do que a tolerância no p9542/p9342. Na sincronização de valores reais habilitada (p9501.3/p9301.3), a diferença da velocidade (baseada no valor real de posição) é maior do que a tolerância no p9549/p9349.

4: A sincronização da comparação cruzada de dados entre os dois canais apresenta algum erro.

5: Habilitações de função (p9501/p9301). Ciclo de monitoramento de Safety muito pequeno (p9500/p9300).

6: Valor limite para SLS1 (p9531[0]/p9331[0]).

7: Valor limite para SLS2 (p9531[1]/p9331[1]).

8: Valor limite para SLS3 (p9531[2]/p9331[2]).

9: Valor limite para SLS4 (p9531[3]/p9331[3]).

10: Tolerância de parada (p9530/p9330).

11: Valor limite superior para SLP1 (p9534[0]/p9334[0]).

12: Valor limite inferior para SLP1 (p9535[0]/p9335[0]).

13: Valor limite superior para SLP2 (p9534[1]/p9334[1]).

14: Valor limite inferior para SLP2 (p9535[1]/p9335[1]).

31: Tolerância de posição (p9542/p9342) e/ou (p9549/p9349) na sincronização de valores reais habilitada (p9501.3/p9301.3).

32: Tolerância de posição no referenciamento seguro (p9544/p9344).

33: Tempo da mudança de velocidades (p9551/p9351).

35: Tempo de retardo para STOP A (p9556/p9356).

36: Tempo de controle do STO (p9557/p9357).

37: Tempo de transição do STOP C para o SOS (p9552/p9352).

38: Tempo de transição do STOP D para o SOS (p9553/p9353).

39: Tempo de transição do STOP E para o SOS (p9554/p9354).

40: Reação de parada na SLS (p9561/p9361).

41: Reação de parada na SLP1 (p9562[0]/p9362[0]).

42: Rotação de desligamento para STO (p9560/p9360).

43: Teste de memória da reação de parada (STOP A).

44 ... 57: Geral

Possível causa 1 (no comissionamento ou na alteração de parâmetros)

O valor de tolerância para a função de monitoramento é diferente nos dois canais de monitoramento.

Possível causa 2 (em operação)

Os valores de limite estão baseados no atual valor real (r9713[0/1]). Em caso de desvio dos valores reais seguros entre os dois canais de monitoramento, os valores de limite em intervalos definidos também serão diferentes (ou seja, isso corresponde ao valor de mensagem 3). Isto pode ser verificado através do controle das posições reais seguras.

44: Valor real de posição (r9713[0/1]) + valor limite SLS1 (p9531[0]/p9331[0]) * ciclo de monitoramento do Safety (p9500/p9300).

45: Valor real de posição (r9713[0/1]) - valor limite SLS1 (p9531[0]/p9331[0]) * ciclo de monitoramento do Safety (p9500/p9300).

46: Valor real de posição (r9713[0/1]) + valor limite SLS2 (p9531[1]/p9331[1]) * ciclo de monitoramento do Safety (p9500/p9300).

47: Valor real de posição (r9713[0/1]) - valor limite SLS2 (p9531[1]/p9331[1]) * ciclo de monitoramento do Safety (p9500/p9300).

48: Valor real de posição (r9713[0/1]) + valor limite SLS3 (p9531[2]/p9331[2]) * ciclo de monitoramento do Safety (p9500/p9300).

49: Valor real de posição (r9713[0/1]) - valor limite SLS3 (p9531[2]/p9331[2]) * ciclo de monitoramento do Safety (p9500/p9300).

50: Valor real de posição (r9713[0/1]) + valor limite SLS4 (p9531[3]/p9331[3]) * ciclo de monitoramento do Safety (p9500/p9300).

51: Valor real de posição (r9713[0/1]) - valor limite SLS4 (p9531[3]/p9331[3]) * ciclo de monitoramento do Safety (p9500/p9300).

52: Posição de imobilização + tolerância (p9530/9330).

53: Posição de imobilização - tolerância (p9530/9330).

54: Valor real de posição (r9713[0/1]) + valor limite nx (p9546/p9346) * ciclo de monitoramento do Safety (p9500/p9300) + tolerância (p9542/p9342).

55: Valor real de posição (r9713[0/1]) + valor limite nx (p9546/p9346) * ciclo de monitoramento do Safety (p9500/p9300).

56: Valor real de posição (r9713[0/1]) - valor limite nx (p9546/p9346) * ciclo de monitoramento do Safety (p9500/p9300).

57: Valor real de posição (r9713[0/1]) - valor limite nx (p9546/p9346) * ciclo de monitoramento do Safety (p9500/p9300) - tolerância (p9542/p9342).

58: Atual solicitação de imobilização.

75: Limite de velocidade nx (p9546, p9346).

Com a função "n < nx: Histerese e filtragem" (p9501.16 = 1) habilitada, este valor de mensagem também aparece no caso de tolerância de histerese divergente (p9547/p9347).

76: Reação de parada no SLS1 (p9563[0]/p9363[0]).

77: Reação de parada no SLS2 (p9563[1]/p9363[1]).

78: Reação de parada no SLS3 (p9563[2]/p9363[2]).

79: Reação de parada no SLS4 (p9563[3]/p9363[3]).

80: Valor Modulo para SP em eixos rotativos (p9505/p9305).

81: Tolerância de velocidade para SAM (p9548/p9348).

82: SGEs para fator de correção SLS.

83: Temporizador de teste de aprovação (p9558/p9358).

84: Tempo de transição do STOP F (p9555/p9355).

85: Tempo de transição da falha de barramento (p9580/p9380).

86: Identificação do sistema de 1 encoder (p9526/p9326).

87: Atribuição de encoder de um segundo canal (p9526/p9326).

89: Frequência do limite de encoder.

230: Constante de tempo de filtro para n < nx.

231: Tolerância de histerese para n < nx.

232: Valor real de velocidade filtrado.

233: Valor limite nx / ciclo de monitoramento do Safety + tolerância de histerese.

234: Valor limite nx / ciclo de monitoramento do Safety.

235: -Valor limite nx / ciclo de monitoramento do Safety.

236: -Valor limite nx / ciclo de monitoramento do Safety - tolerância de histerese.

237: SGA n < nx.

238: Valor limite de velocidade para SAM (p9568/p9368).

239: Aceleração para SBR (p9581/p9381 e p9583/p9383).

240: Valor recíproco da aceleração para SBR (p9581/p9381 e p9583/p9383).

241: Tempo de retardo para SBR (p9582/p9382).

242: Safety sem encoder (p9506/p9306).

243: Configuração de funções (p9507/p9307).

244: Tempo de filtro do registro de valores reais sem encoder (p9587/p9387).

245: Corrente mínima de aquisição de valores reais sem encoder (p9588/p9388).

246: Tolerância de tensão da aceleração (p9589/p9389).

247: Tolerância do SDI (p9564/p9364).

248: Limite superior do SDI positivo (7FFFFFFF hex).

249: Valor real de posição (r9713[0/1]) – tolerância de SDI (p9564/p9364).

250: Valor real de posição (r9713[0/1]) + tolerância de SDI (p9564/p9364).

251: Limite inferior do SDI negativo (80000001 hex).

252: Reação de parada do SDI (p9566/p9366).

253: Tempo de retardo do SDI (p9565/p9365).

254: Ajuste do retardo de interpretação na aquisição de valores reais após a habilitação de pulsos (p9586/p9386).

255: Ajuste do comportamento durante a supressão de pulsos (p9509/p9309).

256: Imagem de estado das funções de monitoramento SOS, SLS, SLP, parada de teste, SBR, SDI (lista de resultados 1 amp.) (r9710).

257: Funções de segurança divergentes nos monitoramentos de movimento sem ativação (p9512/p9312).

258: Tolerância de falhas de aquisição de valores reais sem encoder (p9585/p9385).

259: Fator de escala divergente para posição segura via PROFIsafe (p9574/p9374) ou telegrama PROFIsafe (p9611/p9811).

260: Valor Modulo inclusive escala (p9505/p9305 e p9574/p9374) na SP com 16 Bit.

261: Fator de escala divergente para a aceleração para SBR.

262: Fator de escala divergente para o valor recíproco da aceleração para SBR.

263: Reação de parada na SLP2 (p9562[1]/p9362[1]).

264: Tolerância de posição inclusive escala (p9542/p9342 e p9574/p9374) na SP com 16 Bit.

265: Imagem de estado de todas as funções de modificação (lista de resultados 1) (r9710).

266: A velocidade de comutação no SOS é divergente (p9567/p9367).

267: O tempo de transição no SOS após a imobilização é divergente (p9569/p9369).

268: O tempo de retardo SLP é divergente (p9577/p9377).

269: Fator para o aumento da tolerância de posição na mudança de gamas de velocidade (p9543/9343).

270: Tela para imagem SGE: Todas as funções habilitadas que não são suportadas pela atual parametrização (p9501/p9301, p9601/p9801 e p9506/p9306).

271: Tela para imagem SGE: Desativação de todos os bits para a função "Mudança segura das gamas de velocidade"

272: A ativação da tolerância de posição aumentada na função "Mudança de gamas de velocidade" é divergente

1000: O temporizador de controle expirou. Houve uma ocorrência muito alta de troca de sinais nas entradas seguras.

1001: Falha de inicialização do temporizador de controle.

1002:

A confirmação de usuário é divergente depois de expirar o temporizador.

A confirmação de usuário não é consistente. O estado da confirmação de usuário diverge nos dois canais de monitoramento depois de expirar um período de 4 s.

1003:

Tolerância de referência excedida.

Com a confirmação de usuário colocada, a diferença entre o novo ponto de referência determinado após a inicialização (encoder absoluto) ou a aproximação do ponto de referência (sistema de medição codificado por distância e/ou incremental) e a posição real segura (valor armazenado + distância percorrida) é maior do que a tolerância de referência (p9544). Neste caso retira-se a confirmação de usuário.

1004:

Erro de plausibilidade na confirmação de usuário.

1. A definição foi feita novamente, mesmo com a confirmação de usuário já colocada. Neste caso retira-se a confirmação de usuário.

2. A confirmação de usuário foi colocada, mesmo o eixo não estando referenciado.

1005:

- Para monitoramentos de movimento seguros sem encoder: Pulsos cancelados com a seleção da parada de teste.
- Para monitoramentos de movimento seguros com encoder: STO ativo com a seleção da parada de teste.

1011: Estado de aprovação divergente entre os canais de monitoramento.

1012: Violação de plausibilidade do valor real do encoder.

1015: A mudança da gama de velocidade (bit 27 no telegrama PROFIsafe) dura mais que 2 min.

1020: Queda de comunicação cíclica entre os canais de monitoramento.

1021: Queda de comunicação cíclica entre o canal de monitoramento e o Sensor Module.

1022: Falha de sinal de vida para encoder DRIVE-CLiQ no canal de monitoramento 1.

1023: Erro no teste de eficiência no encoder DRIVE-CLiQ.

1024: Falha de sinal de vida para encoder HTL/TTL.

1032: Falha de sinal de vida para encoder DRIVE-CLiQ no canal de monitoramento 2.

1033: Erro no controle do offset entre POS1 e POS2 para encoder DRIVE-CLiQ no canal de monitoramento 1.

1034: Erro no controle do offset entre POS1 e POS2 para encoder DRIVE-CLiQ no canal de monitoramento 2.

1039: Estouro no cálculo da posição.

1041: Valor de corrente muito baixo (sem encoder).

1042: Erro de plausibilidade de corrente/tensão.

1043: Número excessivo de acelerações.

1044: Erro de plausibilidade dos valores reais de corrente.

5000 ... 5140:

Valores de mensagem do PROFIsafe.

Nestes valores de mensagem são transmitidos sinais de controle à prova de falhas (Failsafe Values) para as funções de segurança.

5000, 5014, 5023, 5024, 5030 ... 5032, 5042, 5043, 5052, 5053, 5068, 5072, 5073, 5082 ... 5087, 5090, 5091, 5122 ... 5125, 5132 ... 5135, 5140: Ocorreu um erro interno de software (apenas para diagnóstico de falhas interno da Siemens).

5012: Falha na inicialização do driver do PROFIsafe.

5013: O resultado da inicialização é diferente nos dois controladores.

5022: Erro na avaliação dos parâmetros F. Os valores dos parâmetros F transmitidos não coincidem com os valores esperados no driver do PROFIsafe.

5025: O resultado da parametrização F é diferente nos dois controladores.

5026: Erro de CRC nos parâmetros F. O valor CRC transmitido dos parâmetros F não coincide com o valor calculado no driver de PROFIsafe.

5065: Durante a recepção do telegrama do PROFIsafe foi constatada uma falha de comunicação.

5066: Foi constatado um erro de monitoramento de tempo ao receber o telegrama do PROFIsafe.

6000 ... 6166:

Valores de mensagem do PROFIsafe (driver de PROFIsafe para PROFIBUS DP V1/V2 e PROFINET).

Nestes valores de mensagem são transmitidos sinais de controle à prova de falhas (Failsafe Values) para as funções de segurança.

O significado de cada valor de mensagem está descrito na falha de Safety F01611.

7000: A diferença da posição segura é maior que a tolerância parametrizada (p9542/p9342).

7001: O valor de escala para a posição segura na representação de 16 Bit é muito baixo (p9574/p9374).

7002: Os contadores de ciclo para a transmissão da posição segura são divergentes nos dois canais de monitoramento.

See also: p9555, r9725

Remedy: No geral aplica-se o seguinte:

Os ciclos de monitoramento nos dois canais e os tipos de eixo devem ser verificados quanto à igualdade e, se necessário, equalizados. Se o erro persistir, um aumento dos ciclos de monitoramento pode ser uma solução.

Para o valor de mensagem = 0:

- Neste canal de monitoramento não foi detectada nenhuma falha. Observar a mensagem de falha do outro canal de monitoramento (no MM: C30711).

Sobre o valor de mensagem = 3:

Fase de comissionamento:

- A avaliação de encoder para o próprio ou o segundo canal não foi corretamente configurada --> Corrigir a avaliação do encoder.

Em operação:

- Controle da construção mecânica e dos sinais do encoder.

- Se o controle de malha fechada estiver parametrizado com modulação de flancos (p1802[x] = 9): Parametrizar a modulação de flancos para a aquisição de valores reais sem encoder (p9507.5 = p9307.5 = 1).

Sobre o valor de mensagem = 4:

- Os ciclos de monitoramento nos dois canais devem ser verificados quanto à igualdade e, se necessário, equalizados. Em combinação com o valor de mensagem 5 de outro canal de monitoramento (no MM: C30711), os ciclos de monitoramento devem ser configurados maiores.

Sobre o valor de mensagem = 11 ... 14:

- Os valores limite no p9534/p9334 ou p9535/p9335 são diferentes ou foram ajustados muito altos. Corrigir os valores.

Sobre o valor de mensagem = 232:

- Aumentar a tolerância de histerese (p9547/p9347). Se necessário, aumentar o valor da filtragem (p9545/p9345).

Sobre o valor de mensagem = 1 ... 999:

- Se o valor de mensagem estiver listado sob a causa: Verificação dos parâmetros da comparação cruzada, com os quais o valor de mensagem faz referência.

- Copiar os parâmetros do Safety.

- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).

- Atualizar o software do Motor Module.

- Atualizar o software da Control Unit.

- Correção da avaliação do encoder. Os valores reais são diferentes por causa das falhas mecânicas (correia trapezoidal, deslocamento até o limite mecânico, desgaste e configuração de janela muito pequena, falha de encoder, ...).

Nota:

Para versão de Firmware de SINAMICS >= 4.7, a lista CDC é aumentada configurando-se o p9567 > 0. Isso pode resultar em erros na comparação de dados cruzada (indicado com o valor de mensagem >= 237), caso a versão de Firmware do SINUMERIK seja incompatível. Se necessário, deve-se ajustar o p9567 = 0 ou atualizar a versão de Firmware do SINUMERIK.

Sobre o valor de mensagem = 1000:

- Análise dos sinais pertencentes à entrada segura (problemas de contato).

Sobre o valor de mensagem = 1001:

- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).

- Atualizar o software do Motor Module.

- Atualizar o software da Control Unit.

Sobre o valor de mensagem = 1002:

- Executar a confirmação segura e definir simultaneamente a confirmação de usuário nos dois canais de monitoramento (dentro de 4 s).

Sobre o valor de mensagem = 1003:

- Controlar a mecânica do eixo. Eventualmente o eixo passou para o estado desligado e a última posição real memorizada não coincide mais com a nova posição real na próxima inicialização.

- Aumentar a tolerância para a comparação de valores reais no referenciamento (p9544).

Em seguida, controlar os valores reais, executar o POWER ON e definir novamente a confirmação de usuário.

Sobre o valor de mensagem = 1004:

Para 1. aplica-se: Executar a confirmação segura. Definir novamente a confirmação de usuário.

Para 2. aplica-se: Executar a confirmação segura. Somente definir a confirmação de usuário depois de o eixo estar referenciado.

Sobre o valor de mensagem = 1005:

- Para monitoramentos de movimento seguros sem encoder: Verificação das condições para habilitação de pulsos.
- Para monitoramentos de movimento seguros com encoder: Verificação das condições para STO.

Nota:

Em um Power Module, normalmente, executa-se a parada de teste para a habilitação de pulsos (independentemente da versão com ou sem encoder).

Sobre o valor de mensagem = 1007:

- Verificação do CLP quanto ao estado operacional correto (estado Run, programa básico).

Sobre o valor de mensagem = 1008:

- Verificar se foram configuradas áreas de endereço incorretas ou sobrepostas no dado de máquina MD10393 do SINUMERIK.

Sobre o valor de mensagem = 1011:

- Para o diagnóstico, veja o parâmetro (r9571).

Sobre o valor de mensagem = 1012:

- Atualizar a versão de Firmware do Sensor Module para uma versão mais nova.
- Para o sistema de 1 encoder aplica-se: Verificar os parâmetros do encoder quanto à igualdade (p9515/p9315, p9519/p9319, p9523/p9323, p9524/p9324, p9525/p9325, p9529/p9329).
- Para os sistemas de 1 encoder e 2 encoders aplica-se: Para copiar corretamente os parâmetros de encoder do p04xx, deve-se ajustar p9700 = 46 e p9701 = 172.
- Para encoder DQI aplica-se: Se necessário, atualizar a versão de Firmware da Control Unit para a versão mais recente disponível para o encoder DQI.
- Verificar se a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos estão de acordo com as diretrizes EMC (compatibilidade eletromagnética).
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar) ou uma reinicialização (p0009 = 30, p0976 = 2, 3).
- Substituir o hardware.

Sobre o valor de mensagem = 1020, 1021, 1024:

- Verificação da conexão de comunicação.
- Configurar os ciclos de monitoramento maiores (p9500, p9511).
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar) ou uma reinicialização (p0009 = 30, p0976 = 2, 3).
- Substituir o hardware.

Sobre o valor de mensagem = 1033:

- Se necessário, atualizar a versão de Firmware da Control Unit para a versão mais recente disponível para o encoder DQI.

Sobre o valor de mensagem = 1039:

- Verificar os fatores de conversão como o passo do fuso ou relações de transmissão.

Sobre o valor de mensagem = 1041:

- Verificar se há corrente elétrica suficiente no motor (> r9785[0]).
- Reduzir a corrente mínima (p9588).
- Para motores síncronos, aumentar o valor do p9783.
- Verificar se a função "Operação controlada de malha fechada com injeção de sinal HF" está ativada (p1750.5 = 1) e desativar, se necessário.

Sobre o valor de mensagem = 1042:

- Aumentar o tempo de rampa de aceleração/desaceleração do gerador de rampa (p1120/p1121).
- Verificar se a configuração do controle de corrente/rotação está correta (a corrente geradora de torque/campo e o valor real de rotação não podem oscilar).
- Reduzir a dinâmica do setpoint.
- Verificar os valores de corrente e tensão, e ajustar o comportamento do controle de malha fechada para este ser 3% maior em relação aos dados nominais em caso de operação e/ou em caso de falha.
- Aumentar a corrente mínima (p9588/p9388)

Sobre o valor de mensagem = 1043:

- Aumentar a tolerância de tensão (p9589).
- Aumentar o tempo de rampa de aceleração/desaceleração do gerador de rampa (p1120/p1121).
- Verificar se a configuração do controle de corrente/rotação está correta (a corrente geradora de torque/campo e o valor real de rotação não podem oscilar).
- Reduzir a dinâmica do setpoint.

Sobre o valor de mensagem = 5000, 5014, 5023, 5024, 5030, 5031, 5032, 5042, 5043, 5052, 5053, 5068, 5072, 5073, 5082 ... 5087, 5090, 5091, 5122 ... 5125, 5132 ... 5135, 5140:

- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
- Verificar se existem falhas na comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o respectivo Motor Module e, se necessário, executar o diagnóstico nas falhas encontradas.
- Atualizar o Firmware com a versão mais recente.
- Contatar a Hotline.
- Substituir a Control Unit.

Sobre o valor de mensagem = 5012:

- Verificar a configuração do endereço do PROFIsafe da Control Unit (p9610) e do Motor Module (p9810). O endereço do PROFIsafe não pode ser 0 ou FFFF!

Sobre o valor de mensagem = 5013, 5025:

- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
- Verificar a configuração do endereço do PROFIsafe da Control Unit (p9610) e do Motor Module (p9810).
- Verificar se existem falhas na comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o respectivo Motor Module e, se necessário, executar o diagnóstico nas falhas encontradas.

Sobre o valor de mensagem = 5022:

- Verificar o ajuste dos valores dos parâmetros F no PROFIsafe-Slave (F_SIL, F_CRC_Length, F_Par_Version, F_Source_Add, F_Dest_add, F_WD_Time).

Sobre o valor de mensagem = 5026:

- Verificar e atualizar o ajuste dos valores dos parâmetros F e do CRC calculado de parâmetro F (CRC1) no PROFIsafe--Slave.

Sobre o valor de mensagem = 5065:

- Verificar a configuração e a comunicação no PROFIsafe-Slave (num.seq./CRC).
- Verificar e, se necessário, aumentar o ajuste do valor para o parâmetro F_WD_Time no PROFIsafe-Slave.
- Verificar se existem falhas na comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o respectivo Motor Module e, se necessário, executar o diagnóstico nas falhas encontradas.

Sobre o valor de mensagem = 5066:

- Verificar e, se necessário, aumentar o ajuste do valor para o parâmetro F_WD_Time no PROFIsafe-Slave.
- Avaliar a informação de diagnóstico no F-Host.
- Inspecionar a conexão do PROFIsafe.

Sobre o valor de mensagem = 6000 ... 6999:

Veja a descrição dos valores de mensagem na falha de Safety F01611.

Sobre o valor de mensagem = 7000:

- Aumentar a tolerância parametrizada (p9542/p9342).
- Determinar a posição real da CU (r9713[0] e do segundo canal r9713[1] e controlar a diferença em termos de plausibilidade.
- Reduzir a diferença da posição real da CU (r9713[0] e do segundo canal r9713[1] em um sistema de 2 encoders.

Sobre o valor de mensagem = 7001:

- Aumentar o valor de escala para a posição segura na representação de 16 Bit (p9574/p9374).
- Se necessário, reduzir a área de deslocamento.

Sobre o valor de mensagem = 7002:

- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
- Verificar se existem falhas na comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o respectivo Motor Module e, se necessário, executar o diagnóstico nas falhas encontradas.

Esta mensagem pode ser confirmada da seguinte maneira:

- Monitoramentos de movimento integrados em acionamento: Através do Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe
- Monitoramentos de movimento com SINUMERIK: Através do painel de comando da máquina

See also: p9300, p9500

201712 <location>SI Motion P1 (CU): Defeito no processamento F-IO

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: Durante a comparação e a verificação cruzada dos dois canais de monitoramento, o drive detectou uma diferença entre os parâmetros ou resultados do processo F-IO e ativou STOP F. Uma das funções de monitoramento não funciona mais de modo confiável, ou seja, não é mais possível operar com segurança.

A mensagem de Safety C01711 com o valor de mensagem 0 será também exibida em razão da iniciação de STOP F.

Se pelo menos uma função de monitoramento estiver ativa, depois de expirar o temporizador parametrizado, será emitida a mensagem de Safety C01701 "SI Motion: STOP B ativado".

Valor de mensagem (r9749, representação decimall):

Número de dados comparados cruzados que resultaram nesta mensagem.

1: SI, entradas do tempo de monitoramento de discrepâncias (p10002, p10102).

2: SI, confirmação do terminal de entrada de evento interno (p10006, p10106).

3: SI, terminal de entrada STO (p10022, p10122).

4: SI, terminal de entrada SS1 (p10023, p10123).

5: SI, terminal de entrada SS2 (p10024, p10124).

6: SI, terminal de entrada SOS (p10025, p10125).

7: SI, terminal de entrada SLS (p10026, p10126).

8: SI, terminal de entrada SLS_Limit(1) (p10027, p10127).

9: SI, terminal de entrada SLS_Limit(2) (p10028, p10128).

10: SI Safe State, seleção de sinal (p10039, p10139).

11 SI F-DI, modo de entrada (p10040, p10140).

12: SI F-DO 0, fontes de sinais (p10042, p10142).

13: Estado diferente das fontes de sinal estáticas e inativas (p10006, p10022 ... p10031).

14: SI, saídas do tempo de monitoramento de discrepância (p10002, p10102).

15: SI, Confirmação de evento interno (p10006, p10106).

16: SI, Modo de teste do sinal de resposta do sensor de testes selecionado para a parada de teste (p10046, p10146, p10047, p10147) .

17: SI, Tempo de retardo para parada de teste nas DOs (p10001).

18 ... 25: SI, Sinal de resposta do sensor de teste (p10046, p10146, p10047, p10147). Ação esperada do sinal interno de retorno, formado pelo modo de parada de teste selecionado.

26 ... 33: SI, Sinal de resposta do teste de sensor (p10046, p10146, p10047, p10147). Ação esperada do sinal externo de retorno, formado pelo modo de parada de teste selecionado.

34 ... 41: SI, Sinal de resposta do teste de sensor (p10046, p10146, p10047, p10147). Ação esperada do segundo sinal interno de retorno, formado pelo modo de parada de teste selecionado.

42: Dado interno para processamento do segundo sinal interno de releitura, formado pelo modo de parada de teste selecionado (p10047, p10147).

43: Dado interno para processamento do sinal interno de releitura, formado pelo modo de parada de teste selecionado (p10047, p10147).

44: Dado interno para processamento do sinal externo de releitura, formado pelo modo de parada de teste selecionado (p10047, p10147).

45: Dado interno para estado de inicialização do módulo de parada de teste, dependente dos parâmetros de parada de teste.

46: SI Tempo de estabilização das entradas digitais (p10017, p10117).

47: Seleção de F-DI para PROFIsafe (p10050, p10150).

48: Tela do F-DI utilizado (p10006, p10022 ... p10031).

49: SI, terminal de entrada positiva SDI (p10030, p10130).

50: SI, terminal de entrada negativa SDI (p10031, p10131).

51: SI, terminal de entradas SLP (p10032, p10132).

52: SI, terminal de entrada de seleção de SLP (p10033, p10133).

53: Dados internos para a lógica de retração (p10009, p100109).

54: SI, F-DI para retração SLP (p10009, p100109).

Remedy: - Confira parametrização nos parâmetros envolvidos e corrente se requerido.
- Assegure a igualdade copiando o dado SI para o segundo canal e então execute o teste de aceitação.
- Confira o monitoramento de ciclo de clock em p9500 e p9300 para igualdade.
Nota;
Esta mensagem pode ser reconhecida via F-DI ou PROFIsafe.
See also: p9300, p9500

201714 <location>SI Motion P1 (CU): Velocidade limitada segura excedida

Message value: %1
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Cause: O acionamento movimentou-se mais rápido que o valor limite de velocidade (p9531) previsto. O acionamento é parado pela reação de parada projetada (p9563).
Valor de mensagem (r9749, interpretar decimal):
100: SLS1 ultrapassado.
200: SLS2 ultrapassado.
300: SLS3 ultrapassado.
400: SLS4 ultrapassado.
1000: Freqüência limite de encoder ultrapassada.
Remedy: - Verificar o programa de deslocamento no sistema de comando.
- Verificar os limites para a SLS e corrigir (p9531), se necessário.
Esta mensagem pode ser confirmada da seguinte maneira:
- Monitoramentos de movimento integrados em acionamento: Através do Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe
- Monitoramentos de movimento com SINUMERIK: Através do painel de comando da máquina
Nota:
SI: Safety Integrated
SLS: Safely-Limited Speed (velocidade limitada segura) / SG: Safely reduced speed (velocidade reduzida segura)
See also: p9531, p9563

201715 <location>SI Motion P1 (CU): Posição Seguramente Limitada excedida

Message value: %1
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Cause: O eixo se movimentou além da posição parametrizada mencionada pela função "SLP".
Mensagem (r9749, representação decimall):
10: SLP1 violado.
20: SLP2 violado
Remedy: - verifique o programa de deslocamento/movimento no controle.
- verifique os limites para a função "SLP" e, se necessário, adapte (p9534, p9535)
Esta mensagem pode ser confirmada como:
- funções de monitoramento de movimento com SINUMERIK: pelo painel de controle de máquina
Nota:
SI: Safety Integrated
SLP: Posição Seguramente Limitada / SE: Interruuptores-limite de software seguro
See also: p9534, p9535

201716 <location>SI Motion P1 (CU): Tolerância excedida para sentido de movimento seguro

Message value: %1
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: A tolerância na função "Sentido de movimento seguro" foi excedida. O acionamento é parado pela reação de parada configurada (p9566).
Valor de mensagem (r9749, interpretar como decimal):
0: A tolerância para a função "Sentido positivo de movimento seguro" foi excedida.
1: A tolerância para a função "Sentido negativo de movimento seguro" foi excedida.

Remedy: - verifique o programa de deslocamento/movimento no controle.
- verifique a tolerância para a função "SDI" e, se necessário, adapte (p9564)
Esta mensagem pode ser confirmada como:
- desmarque a função "SDI" e selecione novamente.
- Realize uma confirmação segura pelo F-DI ou PROFIsafe.
Nota:
SDI: Safe Direction (sentido de movimento seguro)
SI: Safety Integrated
See also: p9564, p9565, p9566

201730 <location>SI Motion P1 (CU): Bloco de referência inválido para velocidade limitada segura e dinâmica

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: O bloco de referência transferido pelo PROFIsafe é negativo.
Um bloco de referência é utilizado para gerar um valor-limite de velocidade mencionada com base na quantidade de referência "Valor-limite de velocidade SLS1" (p9531[0]).
O drive é parado como resultado da resposta de parada configurada (p9563[0]).
Mensagem (r9749, representação decimall):
solicitada, bloco de referência inválido.

Remedy: No telegramaaa PROFIsafe, os dados de entrada S_SLS_LIMIT_IST devem ser corrigidos.
Esta mensagem pode ser confirmada conforme segue:
- funções de monitoramento de movimento integrado no drive: pelo Terminal Module 54F (TM54F) or PROFIsafe
- funções de monitoramento de movimento com SINUMERIK: pelo painel de controle de máquina
Nota:
SI: Safety Integrated
SLS: Velocidade Seguramente Limitada / SG: Velocidade seguramente reduzida

201745 <location>SI Motion P1 (CU): Controlar o torque de frenagem durante o teste de frenagem

Message value: -

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM

Acknowledge: POWER ON (IMEDIATAMENTE)

Cause: Através do parâmetro p2003 pode ser modificada a normalização do "brake torque" para o "brake test".
Para o "braking test", deve ser executado novamente um "acceptance test". Isto, determina que o "braking test" é executado com o "braking torque" correto.

Remedy: - Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Repetir o teste de aceptancia para teste seguro de frenagem quando o teste de frenagem é aplicado.
See also: p2003

201750 <location>SI Motion P1 (CU): Falha de hardware do encoder de segurança

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Cause: O encoder utilizado nas monitorações seguras de movimento apresenta uma falha de hardware.
Valor de mensagem (r9749, valor em decimal):
Palavra de estado do encoder 1, palavra de estado do encoder 2 que gerou a mensagem.
Remedy: - verifique a conexão do encoder.
- substitua o encoder.
Esta mensagem pode ser confirmada da seguinte forma:
- funções de monitoramento de movimento integrado no drive: pelo Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe
- funções de monitoramento de movimento com SINUMERIK: pelo painel de comando da máquina.
Nota com relação à substituição de encoder para o motor de terceira via:
O número de série do encoder deve ser copiado para confirmação desta mensagem de segurança.
Isso pode ser realizado utilizando p0440 = 1 ou p1990 = 1.

201751 <location>SI Motion P1 (CU): Erro do teste de efetividade do enconder de safety.

Message value: %1
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Cause: O encoder DRIVE-CLiQ utilizado para sinais de funções de monitoramento de movimento seguro em um erro do teste de efetividade.
Valor da mensagem (r9749, valor em decimal):
Somente para diagnóstico interno da Siemens.
Remedy: - Confira a conexão do encoder.
- Substituir o encoder.
Esta mensagem pode ser reconhecida como segue:
- Monitorações de movimento integradas no acionamento: Através do Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe
- Monitorações de movimento com SINUMERIK: Através do painel de controle da máquina.

201752 <location>SI Motion P1 (CU): Posição de referência inválida

Message value: %1
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Cause: A posição de referência transmitida é inválida
Valor de mensagem (r9749, interpretar como decimal):
1: Não é possível transmitir diretamente a posição de referência (p9573=89).
2: Não é possível transmitir a posição de referência no movimento.
Remedy: - Desestacionar eixo/encoder.
- Confirmar falha de encoder.
- Desativar a mudança de gamas de velocidade.
- Ao referenciar via Safety Control Channel (SCC), habilitar a função "Referenciamento via SCC" (p9501.27/9301.27).
Esta mensagem pode ser confirmada da seguinte maneira:
- Monitoramentos de movimento integrados em acionamento: Através do Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe

201770 <location>SI Motion P1 (CU): Erro de discrepância das entradas/saídas à prova de erros

Message value: %1
Drive object: SERVO, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: As entradas/saídas digitais à prova de erros (F-DI/F-DO) apresentam um estado divergente acima do parametrizado no p10002/p10102.

Valor de falha (r0949, interpretar como binário):

yyyyxxxx bin

xxxx: Erro de discrepância em entradas digitais à prova de erros (F-DI).

Bit 0: Erro de discrepância na F-DI 0

Bit 1: Erro de discrepância na F-DI 1

...

yyyy: Erro de discrepância em saídas digitais à prova de erros (F-DO).

Bit 0: Erro de discrepância na F-DO 0

...

Nota:

Se vários erros de discrepância ocorreram sequencialmente, então esta mensagem será sinalizada apenas para o primeiro erro ocorrido.

Remedy: - verifique a fiação da F-DI (problemas de contato).

Nota:

Esta mensagem pode ser confirmada pelo F-DI ou PROFIsafe.

Os erros por discrepância de uma F-DI somente podem ser confirmados totalmente se for executada uma confirmação segura após a eliminação da causa da falha (p10006 ou confirmação via PROFIsafe). Enquanto a confirmação segura não for executada, a respectiva F-DI persistirá internamente em estado seguro.

Em processos de manobra cíclicos na F-DI, eventualmente, o tempo de discrepância deverá ser adaptado à frequência de comutação.

Se a duração do período de um pulso de ativação cíclico for um valor dobrado do p10002, então deve-se verificar as seguintes fórmulas:

- p10002 < (tp / 2) - td (o tempo de discrepância deve ser menor que a metade da duração de período menos o tempo de discrepância real)

- p10002 >= p9500 (o tempo de discrepância deve ser pelo menos igual ao p9500)

- p10002 > td (o tempo de discrepância deve ser maior que o tempo de discrepância real de comutação)

td = Possível tempo de discrepância real (em ms), que pode ocorrer em um processo de comutação. Este deve equivaler pelo menos a 1 ciclo de monitoramento SI (veja o p9500).

tp = Duração de período de um processo de comutação em ms.

Com a estabilização p10017 ativada o tempo de discrepância é especificado diretamente pelo tempo de ressalto.

Se a duração de período de um pulso de ativação cíclico for um valor dobrado do tempo de estabilização, então deve-se verificar as seguintes fórmulas:

- p10002 < p10017 + 1 ms - td

- p10002 > td

- p10002 >= p9500

Exemplo:

Com um ciclo de monitoramento SI de 12 ms e uma frequência de comutação de 110 ms (p10017 = 0) o tempo de discrepância pode ser configurado no máximo pelas seguintes condições:

p10002 <= (110/2 ms) - 12 ms = 43 ms

Como resultado temos o p10002 arredondado <= 36 ms (visto que o tempo de discrepância é assumido como um valor arredondado nos ciclos de monitoramento SI, deve-se arredondar até um ciclo de monitoramento SI inteiro caso não seja um múltiplo de um ciclo de monitoramento SI).

Nota:

F-DI: Failsafe Digital Input

F-DO: Failsafe Digital Output

201772 <location>SI Motion P1 (CU): Parada de teste ativa nas entradas/saídas à prova de erros

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: No momento é executada a parada de teste para as entradas digitais à prova de erros (F-DI) e/ou saídas digitais à prova de erros (F-DO).

Nota:

F-DI: Failsafe Digital Input (entrada digital à prova de erros)

F-DO: Failsafe Digital Output (saída digital à prova de erros)

Remedy: O alarme desaparece automaticamente depois da conclusão realizada com sucesso ou o cancelamento (em caso de erro) da parada de teste.

201773 <location>SI Motion P1 (CU): Parada de teste com erro

Message value: %1

Drive object: SERVO, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: Ocorreu uma falha na CU durante a parada de teste das saídas à prova de erros.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
RRRVWXYZ hex:
R: Reservado.
V: Estado real do canal DO afetado (comp. X) na CU (corresponde aos estados retornados do HW, Bit 0 = DO 0, Bit 1 = DO 1, etc.).
W: Estado exigido do canal DO afetado (comp. X, Bit 0 = DO 0, Bit 1 = DO 1, etc.).
X: Canais DO afetados que apresentam uma falha (Bit 0 = DO 0, Bit 1 = DO 1, etc.).
Y: Motivo da falha da parada de teste.
Z: Estado da parada de teste, no qual ocorreu a falha.

Y: Motivo da falha da parada de teste
Y = 1: Lado do MM em estado incorreto de parada de teste (falha interna).
Y = 2: Os estados esperados dos DOs não foram preenchidos (CU305: Readback via DI 22 / CU240 Readback DI 5).
Y = 3: Estado de temporizados com falha por parte da CU (falha interna)
Y = 4: Os estados das DOs de diagnóstico não foram preenchidos (CU305: Readback interno no canal MM).
Y = 5: Os estados das segundas DOs de diagnóstico não foram preenchidos (CU305: Readback interno no canal CU).
Dependendo do motivo da falha (2, 4 ou 5) o X e o V indicam o estado da Di e da DO de diagnóstico, respectivamente.
No caso de várias falhas de parada de teste, será indicada a primeira falha ocorrida.

Z: Estado da parada de teste e com isso as ações de teste associadas
Z = 0 ... 3: Fase de sincronização de uma parada de teste entre a CU e o Motor Module sem ações de manobra
Z = 4: DO + OFF e DO - OFF
Z = 5: Verificação da ação esperada
Z = 6: DO + ON e DO - ON
Z = 7: Verificação da ação esperada
Z = 8: DO + OFF e DO - ON
Z = 9: Verificação da ação esperada
Z = 10: DO + ON e DO - OFF
Z = 11: Verificação da ação esperada
Z = 12: DO + OFF e DO - OFF
Z = 13: Verificação da ação esperada
Z = 14: Fim da parada de teste

Ações esperadas de diagnóstico em forma tabelar:
Estado da parada de teste: Ação esperada Modo 1 / Modo 2 / Modo 3 / Modo 4
5: 0/-/-/1
7: 0/-/-/0
9: 0/-/-/0
11: 1/-/-/1
13: 0/-/-/1
Segundas ações esperadas de diagnóstico em forma tabelar:
Estado da parada de teste: Ação esperada Modo 1 / Modo 2 / Modo 3 / Modo 4
5: -/-/-/1
7: -/-/-/0
9: -/-/-/1
11: -/-/-/0
13: -/-/-/1
Ações esperadas de DI em forma tabelar:
Estado da parada de teste: Ação esperada Modo 1 / Modo 2 / Modo 3 / Modo 4
5: -/1/1/-
7: -/0/0/-

9: -/0/1/-
11: -/0/1/-
13: -/1/1/-

Exemplo:
É mencionada a falha F01773 (CU) com valor de falha = 0001_0127 e a mensagem F30773 (MM) com valor de mensagem = 0000_0127.
Isto significa que no estado 7 (Z = 7) após a mudança (manobra) da DO-0 (X = 1) para ON/ON o estado do sinal externo de retorno não foi corretamente definido (Y = 2).
Aqui o valor de falha 0001_0127 indica que se esperava o 0 (W = 0) e do hardware foi retornado 1 (V = 1).
Aqui o valor de falha 0000_0127 no MM indica a ação esperada.
O W e o V sempre são idênticos na falha F30773 e indicam com o 0 que se esperava o 0 na entrada de retorno, o qual, todavia, não estava presente no outro canal (na CU).

Remedy: Inspecionar das F-DOs e reiniciar a parada de teste.
Nota:
A falha será eliminada assim que a parada de teste for concluída com sucesso.
No caso de várias falhas de parada de teste, será indicada a primeira falha ocorrida.
Eventualmente, após a reinicialização da parada de teste, será mencionada a próxima falha de parada de teste presente.

201774 <location>SI Motion P1 (CU): Parada de teste necessária

Message value: -
Drive object: SERVO, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: - depois de acionar o drive , uma parada de teste ainda não foi executada.
- após uma colocação em funcionamento é necessário executar uma nova parada de teste.
- o tempo de execução da dinamização forçada (parada de teste) expirou (p10003).
Nota:
O teste deve ser realizado dentro de um intervalo de tempo máximo definido (p10003, máximo de 8760 horas) a fim de estar de acordo com as exigências conforme descrito nos padrões para detecção oportuna de falha e as condições para calcular as faixas de falhas das funções do Safety (valor PFH). A operação além deste tempo máximo é permitida se o procedimento de verificação forçada pode ter a execução garantida antes de as pessoas estarem nas áreas de perigo e de quem está dependendo das funções de segurança funcionando corretamente.
Remedy: Ativar a parada de teste (BI: p10007).

201780 <location>SBT Quando selecionado, o freio é fechado

Message value: Os seguintes freios estão fechados: %1 bin
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Ao selecionar o teste de frenagem ou iniciá-lo, nem todos os freios foram abertos.
Valor de alarme (r2124, interpretar como binária):
Bit 0 = 1:
O freio interno está fechado.
Bit 1 = 1:
O freio externo está fechado (p10230.5, p10235.5, p10202).
Nota:
O alarme também será emitido se o freio não for configurado em p10202.
SBT: Teste de Freio Seguro
See also: p10202, p10230, p10235
Remedy: Abra todos os freios e selecione o teste de frenagem novamente (p10230.0, p10235.0).

201781 <location>SBT tempo de abertura de freio excedido

Message value: Causa da Falha: %1 bin

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O tempo máximo (11 s) para abrir o freio durante o teste de frenagem foi excedido.
Causas possíveis:
- durante o teste de frenagem, o drive entrou em uma condição de falha e, portanto, o freio foi fechado pelo drive.
- para um freio externo, o sinal de retorno "Freio fechado" foi sinalizado por muito tempo (p10230.5, p10235).
Valor de alarme(r2124, interpretar como binário):
Bit 0 = 1:
Não foi possível para o freio interno ser aberto.
Bit 1 = 1:
Não foi possível para o freio externo ser aberto.
Nota:
SBT: Teste de Freio Seguro

Remedy: - Execute um reconhecimento seguro.
- Reinicie o teste de frenagem (p10230.1, p10235.1)
See also: p10230, p10235

201782 <location>SBT controle incorreto do teste de frenagem

Message value: Causa da Falha: %1 bin

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O teste de frenagem foi cancelado por causa de uma ativação incorreta.
Valor de alarme (r2124, interpretar como binário):
Valor de alarme 0:
O teste de frenagem foi cancelado por causa de uma falha (foi excedido o tempo de abertura ou de fechamento do freio).

Bit 0:
O teste de frenagem seguro foi cancelado porque a ativação do teste de frenagem foi resetada.
Bit 1:
O teste de frenagem seguro foi cancelado porque a partida do teste de frenagem foi resetada.
Bit 2:
O freio, que foi ativado no início do teste de frenagem, não se encontra configurado no p10202.
Ao iniciar o teste de frenagem pela ativação da parada de teste, o freio 1 não se encontra configurado como freio interno.
Existe um erro de configuração do teste de frenagem. Neste caso também é sinalizado o alarme A01785.
Nota:
SBT: Safe Brake Test (teste de frenagem seguro)
See also: p10202

Remedy: - Verifique a parametrização do teste de frenagem (p10202).
- Verifique se o alarme A01785 está presente; se sim, avalie-o.
- Execute uma confirmação segura.
- Se necessário, reinicie o teste de frenagem.

201783 <location>SBT Tempo de fechamento de freio excedido

Message value: Causa da Falha: %1 bin

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O tempo máximo (11 s) para fechar o freio durante o teste de frenagem foi excedido.
Valor de alarme(r2124, interpretar como binário):
Bit 0 = 1:
Não foi possível para o freio interno ser fechado.
Bit 1 = 1:
Não foi possível para o freio externo ser fechado.
Nota:
SBT: Teste de Freio Seguro

Remedy: - Ao utilizar um freio externo, verifique se o sinal de retorno "freio fechado" está corretamente interconectado com a palavra de controle do teste de frenagem (p10230.5, p10235.5).
- Ao utilizar um freio interno com sinal de resposta externa, verifique se o sinal de retorno está corretamente interconectado com o controle de freio estendido.
- execute uma confirmação segura.
- reinicie o teste de frenagem (p10230.1, p10235.1).

201784 <location>SBT teste de frenagem cancelado com falha

Message value: Causa da Falha: %1 bin

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O teste de frenagem seguro foi cancelado como resultado de uma falha.
Valor de alarme (r2124, interpretar como binária):
Bit 17 = 1: falha na sequência de teste de frenagem (causa, consulte os bits 0 ... 10).
Bit 18 = 1: o freio interno está fechado. Deve estar aberto quando o freio externo é testado (p10202).
Bit 19 = 1: o freio externo está fechado. Deve ser abert quando o freio interno é testado (p10202).
Bit 20 = 1: nem todos os freios estão abertos (p10202).
Bit 21 = 1: posição do eixo durante o teste de frenagem inválido em razão do eixo de estacionamento.
Bit 22 = 1: erro interno do software.
Bit 23 = 1: a faixa de posição permitida do eixo foi violada com o freio fechado (p10212/ p10222).
Bit 24 = 1: o freio interno testado foi aberto enquanto o teste de frenagem foi ativado.
Bit 25 = 1: o freio externo testado foi aberto enquanto o teste de frenagem foi ativado.
Bit 26 = 1: durante o teste de frenagem ativo, o torque de teste deixou sua largura de banda de tolerância (20 %).
Causa para o bit de valor de alarme 17:
Bit 0 = 1: operação na seleção do teste de frenagem não habilitado (r0899.2 = 0).
Bit 1 = 1: ocorreu falha externa (por exemplo, o teste de frenagem já iniciado foi cancelado pelo usuário).
Bit 2 = 1: na seleção do teste de frenagem, o freio está fechado.
Bit 3 = 1: ao determinar o torque de carga, o freio está fechado.
Bit 4 = 1: ocorreu uma falha com uma reação de interrupção (por exemplo OFF1, OFF2 or OFF3).
Bit 5 = 1: ao selecionar o teste de frenagem, o setpoint da velocidade do eixo estava muito alto.
Bit 6 = 1: a velocidade real (r0063) do eixo está muito alta (por exemplo, o freio não se segura durante o teste de frenagem).
Bit 7 = 1: modo incorreto do controlador de velocidade (por exemplo, controle de velocidade sem encoder ou operação U/f).
Bit 8 = 1: controle de loop fechado não habilitado ou gerador de função ativo.
Bit 9 = 1: o controle não passa no teste de frenagem (porque o controle de velocidade PI não foi parametrizado).
Bit 10 = 1: limite de torque alcançado (r1407.7, r1408.8).
Nota:
SBT: Teste de Freio Seguro

Remedy: - Remova a causa de falha.
- Execute uma confirmação segura.
- Se necessário, reinicie o teste de frenagem.

Sobre o bit 17 = 1 com bit 6 = 1 ou bit 23 = 1:

Se o tempo de fechamento de freio do freio de retenção do motor (p1217) foi ajustado com valor muito baixo, no início do teste de frenagem, o freio foi fechado tardiamente. O tempo de fechamento de freio deve ser adaptado (p1217).

201785 <location>SBT erro de configuração do teste de frenagem

Message value: %1

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Erro na parametrização do teste de frenagem.

Nesta configuração, o teste de frenagem não pode ser iniciado, ou pelo menos não iniciado corretamente.

Valor de alarme (r2124, interpretar como decimal):

1:

Nenhuma função de monitoramento de movimento foi habilitada.

2:

Foram configurados dois freios internos (p10202).

4:

Nenhum freio foi configurado (p10202).

8:

O teste de frenagem foi configurado para um freio interno, mas o controle de frenagem seguro não foi habilitado (p9602/p9802).

16:

O teste de frenagem seguro o Safety sem encoder foram habilitados simultaneamente (p9306/p9506). Isto não é permitido.

32:

O teste de frenagem e o controle U/f de vetor foram habilitados. O teste de frenagem seguro não é possível neste tipo de controle.

Nota:

SBT: Safe Brake Test (teste de frenagem seguro)

Remedy: Verifique a parametrização do teste de frenagem.

201786 <location>SCC sinal de origem modificado

Message value: -

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: A origem de sinal em p10235 ou p10250 foi modificada.

A nova origem de sinal é imediatamente eficaz.

Nota:

SCC: Canal de Controle de Safety

See also: p10235, p10250

Remedy: Falha de confirmação.

201787 <location>SBT tipo de motor diferente

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: O grupo do tipo de motor para o teste de frenagem segura (p10204) não é compatível com o grupo do tipo de motor pelo módulo de função (r0108.12).

Remedy: Adapte o tipo de motor para o teste de frenagem segura.
Nota:
Todos os parâmetros para o teste de frenagem, cuja unidade depende do tipo de motor, devem ser verificados.
See also: p10204, p10209

201788 <location>Parada de teste automática: Aguardar a desativação de STO via SMM

Message value: -

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A função STO está ativada via Safety Extended Functions ou existe uma mensagem de Safety pendente, que resultou no STO.
A parada de teste automática não pôde ser executada desde a inicialização.
A parada de teste automática é executada após a desativação do STO.

Remedy: Desativar o STO via Safety Extended Functions.
Eliminar a causa da mensagem de Safety pendente e confirmar a falha.

201789 <location>Parada de teste automática e teste de frenagem com parada de teste ativada não permitidos

Message value: -

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A parametrização da parada de teste automática (p9507.6/p9307.6) e do teste de frenagem com parada de teste ativada (p10203 = 2) não é permitida.
A parada de teste não é executada automaticamente na inicialização.

Remedy: - Corrigir a parametrização.
- Ajustar o parâmetro p10203 diferente de 2 ou desativar a parada de teste automática.
Nota:
Para executar a parada de teste automática é necessária uma reinicialização ou um POWER ON.

201794 <location>SI MOTION: Verificar o valor Modulo para posição segura via PROFIsafe

Message value: -

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A parametrização do valor Modulo para posição segura via PROFIsafe (p9505) pode resultar em um salto do valor real de posição em caso de estouro da área representável.
Área representável:
- Valor de 32 Bit: +/-2048 rotações
- Valor de 16 Bit: +/-2048 rotações (independente do p9574)

Remedy: Corrigir a parametrização.
Defina o p9505 igual a 2^n rotações e como rotações inteiras (isto é, múltiplos de 360 °).
Nota:
Este alarme pode ser ocultado para o caso em que o possível salto do valor real de posição é tolerável à respectiva aplicação e/ou não representar nenhum problema, pois a faixa Modulo parametrizada, por exemplo, cabe "praticamente como número inteiro" na faixa representável de +/- 2048 rotações.
No entanto, ao reparametrizar o alarme para "NO REPORT", ele não pode estar pendente naquele momento. Dessa forma é necessário obedecer a seguinte sequência de reparametrização:
- Corrigir o p9505 para "2^n".
- Reparametrizar o alarme com o auxílio do p2118 e p2119.
- Ajustar o p9505 novamente para o valor desejado.

201795 <location>SI Motion P1 (CU): O tempo de espera após a supressão de pulsos segura expirou

Message value: -
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Após cancelamento do pulso seguro existente, dentro de um tempo de 5 segundos, a detecção de valor atual sem encoder não pode ser ativado para as funções estendidas sem seleção.
Uma mudança é feita no estado "cancelamento de pulso seguro".
Remedy: - Verifique os sinais habilitados faltantes, que evita de o controle de drive ser comissionado (r0046).
- avalie as possíveis mensagens de falha da detecção de valor atual sem encoder e remova.

201796 <location>SI P1 (CU): Esperar pela comunicação

Message value: %1
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: O acionamento aguarda pelo estabelecimento da comunicação para a execução das funções seguras.
Nota:
Neste estado o STO está ativo.
Valor de alarme (r2124, interpretar como decimal):
1: Esperar pelo estabelecimento de comunicação com o SINUMERIK.
2: Esperar pelo estabelecimento de comunicação com o TM54F.
3: Esperar pelo estabelecimento de comunicação com o PROFIsafe F-Host.

Remedy: Se a mensagem não desaparecer automaticamente após um período mais prolongado, então, dependendo da comunicação, deverão ser feitas as seguintes verificações:
Para a comunicação com o SINUMERIK aplica-se:
- Verificar e eliminar outras mensagens pendentes sobre comunicação PROFIBUS.
- Verificar a atribuição correta dos eixos no sistema de comando mestre com os acionamentos na unidade de acionamento.
- Verificar e eventualmente estabelecer a Habilitação das funções de monitoramento de movimento seguras para o eixo correspondente no sistema de comando superior.
Para a comunicação com o TM54F aplica-se:
- Verificar e eliminar outras mensagens pendentes sobre comunicação DRIVE-CLiQ com o TM54F.
- Verificar o ajuste do p10010. É necessário que todos os objetos de acionamento controlados pelo TM54F estejam listados.
Para a comunicação com o PROFIsafe F-Host aplica-se:
- Avaliar outras mensagens pendentes sobre a comunicação PROFIsafe.
- Inspecionar o estado operacional do F-Host.
- Inspecionar a conexão de comunicação com o F-Host.
- Inspecionar a conexão de comunicação com o Motor Module/Hydraulic Module. É necessário estar seguro de que o Motor Module/Hydraulic Module esteja conectado quando a Control Unit estiver inicializando, e inclusive estar ativado com a Control Unit. Caso contrário, com a conexão ou ativação posterior do Motor Module/Hydraulic Module deverá ser realizado um POWER ON na Control Unit.
See also: p9601, p9801, p10010

201797 <location>SI Motion P1 (CU): Eixo não referenciado seguramente

Message value: %1
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Cause: A posição de imobilização salva antes do desligamento não coincide com a posição atual detectada na ligação.
Valor de mensagem (r9749, interpretar como decimal):
1: Eixo referenciado sem segurança.
2: Falta confirmação de usuário.
Remedy: Se a referência automática segura não for possível, o usuário deve emitir um contrato de usuário para a nova posição utilizando a tecla programável. Isso significa que esta posição é designada como relevante segura.
Nota:
SI: Safety Integrated

201798 <location>SI Motion P1 (CU): Parada de teste executando

Message value: -
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Cause: O Test Stop está ativa.
Remedy: Nenhum necessário.
A mensagem é retomada com a conclusão da parada de teste.
Nota:
SI: Safety Integrated

201799 <location>SI Motion P1 (CU): Modo de teste de aprovação ativo

Message value: -
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: O modo do teste de aceitação está ativo.
Isso significa o seguinte:
- o limite de velocidade do setpoint está desativado (r9733).
- as chaves fim de curso-padrão são desativas durante o teste de aceitação para a função SLP (SE) (para EPOS interna, de outro modo por r10234).
- para as funções Safety com SINUMERIK, aplica-se o seguinte: Os sinais POWER ON das funções de monitoramento do movimento relavante de Safety podem ser reconhecidos durante o teste de aceitação utilizando as funções de confirmação do controle do mais alto nível.

Remedy: Nenhum necessário.
A mensagem é retomada ao sair do modo de teste de aceitação.
Nota:
SI: Safety Integrated
SLP: Posição Seguramente Limitada/SE: Chaves fim de curso seguras de software

201800 <location>DRIVE-CLiQ: Hardware/configuração incorreta

Message value: %1

Drive object: All objects

Reaction: Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)
Servo: NENHUM (IASC/FREIODC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)
Vector: NENHUM (IASC/FREIODC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: Ocorreu um erro na conexão DRIVE-CLiQ.
Valor da falha (r0949, valor em decimal):
100 ... 107:
A comunicação através dos soquetes DRIVE-CLiQ X100 ... X107 não passou para a operação cíclica. A causa pode ser uma estrutura com falha ou uma configuração que provoca o bus timing impossível.
10:
Perda da conexão DRIVE-CLiQ. A causa pode ser, por exemplo, a desconexão do cabo DRIVE-CLiQ da Control Unit ou ocorrer através de curto-circuito em motores com DRIVE-CLiQ. Este erro somente pode ser confirmado com a comunicação cíclica.
11:
Erro repetido na detecção de conexão. Este erro somente pode ser confirmado com a comunicação cíclica.
12:
Foi detectada uma conexão, mas a troca da identificação de participante não funciona. A causa pode estar em um componente com defeito. Este erro somente pode ser confirmado com a comunicação cíclica.

Remedy: Para o valor de falha = 100 ... 107:
- Garantir uma versão uniforme de Firmware nos componentes DRIVE-CLiQ.
- Evitar topologias extensas em curtos ciclos do controlador de corrente.

Para o valor de falha = 10:
- Verificar os cabos DRIVE-CLiQ na Control Unit.
- Eliminar um possível curto-circuito em motores com DRIVE-CLiQ.
- Executar o POWER ON.

Para o valor de falha = 11:
- Verificar se a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos estão de acordo com as diretrizes de EMC.

Para o valor de falha = 12:
- Substituir o componente afetado.

201839 <location>DRIVE-CLiQ diagnóstico: falha de cabo ao componente

Message value: Número do componente: %1

Drive object: All objects

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O contador de falha (r9936[0...199]) para monitorar as conexões/cabos DRIVE-CLiQ foi incrementado.
Valor de alarme (r2124, interpretar como decimal):
Número de componente.
Nota:
O número de componente especifica o componente cujo cabo de alimentação da direção da Control Unit está com falhas.
O alarme automaticamente desaparece após 5 segundos, presumindo que nenhum outro erro de transferência de erros tenha ocorrido.
See also: r9936

Remedy: - verifique os cabos DRIVE-CLiQ correspondentes.
- verifique o projeto de gabinete elétrico e roteamento a cabo para a conformidade EMC

201840 <location>SMI: Encontrado componente sem dados do motor

Message value: Número do componente: %1

Drive object: All objects

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Um SMI/DQI sem dados de motor foi encontrado (ex. SMI instalado como parte de substituição).
Número do alarme (r2124, representação decimal):
Número do componente da topologia desejada.

Remedy: 1. Faça download dos arquivos SMI/DQI (dados do motor/encoder) do backup de dados novamente (p4690, p4691).
2. Utilize um POWER ON (liga/desliga) para este componente.
Nota:
DQI: DRIVE-CLiQ Sensor Integrated
SMI: SINAMICS Sensor Module Integrated
See also: p4690, p4691

201900 <location>PB/PN: Telegrama de configuração com erro

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Um controlador tenta estabelecer uma conexão com um telegramaaa de configuração com erro.

Alarme (r2124, representação decimall):

1:

Conexão estabelecida para mais drive objetos do que os configurados no dispositivo. Os drive objetos para a troca de dados de processo e sua sequência são definidos no p0978.

2:

Quantidade excessiva de palavras de dados PZD para Input ou Output para um drive objeto. A quantidade de possíveis PZDs de um drive objeto é predefinida pela quantidade do índice no r2050/p2051.

3:

Número de Bytes ímpar para Input ou Output.

4:

Os dados de ajuste não foram aceitos para a sincronização. Para mais informações, veja em A01902.

211:

Bloco de parametrização desconhecido.

223:

Sincronização de ciclo inadmissível para a interface PZD configurada no p8815[0].

Mais de uma interface PZD é operada na sincronização de ciclo.

253:

PN Shared Device: Configuração mista inadmissível de PROFIsafe e PZD.

254:

PN Shared Device: Ocupação em duplicidade inadmissível de um Slot/Subslot.

255:

PN: O drive objeto configurado não corresponde ao disponível.

500:

Configuração PROFIsafe inadmissível para a interface ajustada em p8815[1].

Mais de uma interface PZD é operada com PROFIsafe.

501:

Parâmetros de PROFIsafe com erro (p. ex. F_Dest).

502:

Telegrama PROFIsafe não combina.

503:

A conexão PROFIsafe é rejeitada enquanto não houver conexão isócrona (p8969).

Valores adicionais:

Somente para diagnóstico de falhas interno em Siemens.

Remedy: Verifique a configuração de barramento nos lados Principal e Escravo.
Para o valor de alarme = 1, 2:
- verifique a lista de drive objetos com troca de dados de processo (p0978).
Nota:
Com p0978[x] = 0 todos os drive objetos da lista serão excluídos da troca de dados de processo.
Para o valor de alarme = 2:
- verifique a quantidade de palavras de dados para output e input para um drive objeto.
Para o valor de alarme = 211:
- Tenha certeza da versão offline <== versão online.
Para o valor de alarme - 223, 500:
- Verifique o ajuste em p8839 e p8815.
- Verifique os inseridos não os configurados CBE20.
- Garanta que somente uma interface PZD é operada na sincronização ou com PROFIsafe.
Para valor de alarme = 255:
- Verifique os drive objetos configurados.
Para o valor de advertência = 501:
- verifique o endereço de PROFIsafe configurado (p9610).
Para o valor de alarme = 502:
- Verifique o telegramaaa PROFIsafe ajustado (p60022, p9611).

201902 <location>PB/PN Sincronizador de ciclo com parametrização operacional inadmissível

Message value: %1
Drive object: All objects
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: A parametrização para a operação sincronizada é inadmissível.
Valor de alarme (r2124, interpretar como decimal):
0: Tempo de ciclo de barramento Tdp < 0.5 ms.
1: Tempo de ciclo de barramento Tdp > 32 ms.
2: O tempo de ciclo de barramento Tdp não é um múltiplo inteiro do tempo de amostragem do controlador de corrente.
3: Momento da aquisição de valores reais Ti > tempo de ciclo de barramento Tdp ou Ti = 0.
4: O momento da aquisição de valores reais Ti não é nenhum múltiplo inteiro do tempo de amostragem do controlador de corrente.
5: Momento da adoção de setpoint To >= tempo de ciclo de barramento Tdp ou To = 0.
6: O momento da adoção de setpoint To não é nenhum múltiplo inteiro do tempo de amostragem do controlador de corrente.
7: O tempo de ciclo de aplicação Tmapc do Master não é nenhum múltiplo inteiro do tempo de amostragem do controlador de rotação.
8: A reserva de barramento do tempo de ciclo de barramento Tdp - tempo do Data Exchange Tdx é menor que dois tempos de amostragem de controle de corrente.
10: Momento da aceitação de setpoint To <= tempo de Data Exchange Tdx + tempo de amostragem do controlador de corrente.
11: Tempo de ciclo de aplicação do Master Tmapc > 14 x Tdp ou Tmapc = 0.
12: Janela de tolerância PLL Tpll_w > Tpll_w_max.
13: O tempo de ciclo de barramento Tdp não é um múltiplo em todos os ciclos básicos p0110[x].
16: Para COMM BOARD, o momento para a aquisição de valores reais Ti é menor que dois tempos de amostragem do controlador de corrente.

Remedy: - Adaptar a parametrização do barramento Tdp, Ti, To.
- Adaptar o tempo de amostragem para controlador de corrente e/ou controlador de rotação.
Sobre o valor de alarme = 10:
- Reduzir o Tdx ao usar poucos participantes de barramento ou telegramas mais curtos.
Nota:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

201903 <location>COMM INT: Dados de configuração de recepção inválidos

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Os dados de configuração de recepção não foram aceitos pela unidade de drive.
Alarme (r2124, representação decimall):
Valor de retorno da verificação dos dados de configuração de recepção.
1: Conexão estabelecida para mais drive objetos do que os configurados no dispositivo. Os drive objetos para a troca de dados de processo e sua sequência são definidos no p0978.
2: Quantidade excessiva de palavras de dados PZD para output ou input para um drive objeto. A quantidade de possíveis PZDs de um drive objeto é predefinida pela quantidade de índices no r2050/p2051.
3: Número de Bytes ímpar para input ou output.
4: Os dados de ajuste não foram aceitos para a sincronização. Para mais informações, consulte A01902.
5: A operação cíclica não está ativa.
501: Parâmetros de PROFIsafe com erro (p. ex. F_Dest).
Valores adicionais:
Somente para diagnóstico de falha interno da Siemens.

Remedy: Controlar os dados de configuração de recepção.
Para o valor de advertência = 1, 2:
Verificação da lista de drive objects com troca de dados de processo (p0978). Com p0978[x] = 0 todos os drive objects da lista serão excluídos da troca de dados de processo.
Para o valor de advertência = 2:
Verificação da quantidade de palavras de dados para Output e Input para um drive object.
Para o valor de advertência = 501:
Verificação do endereço de PROFIsafe configurado (p9610).

201910 <location>Bus de campo: Valor nominal do Timeout

Message value: -

Drive object: All objects

Reaction: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF3 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, STOP2)
Vector: OFF3 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, STOP2)
Hla: OFF3 (NENHUM, OFF1, OFF2, STOP2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: A recepção dos setpoints da interface do Bus de campo (Onboard, PROFIBUS/PROFINET/USS) foi interrompida.
- Conexão de Bus interrompida.
- O Controlador está desativado.
- O Controller passou para o estado STOP.
See also: p2040, p2047

Remedy: Garantir a conexão de barramento e passar o Controller para o estado RUN.
Nota sobre o PROFIBUS Slave-Redundancy:
Na operação em um Y-Link deve-se garantir que a parametrização de Slave esteja configurada como "DP-Alarm-Mode = DPV1".

201911 <location>Sincronizador de ciclo PB/PN operação com queda de ciclo

Message value: -
Drive object: All objects
Reaction: Infeed: OFF1
Servo: OFF1 (OFF3)
Vector: OFF1 (OFF3)
Hla: OFF1 (OFF3)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: O telegrama Global Control para sincronização dos ciclos falhou vários ciclos DP consecutivamente durante a operação cíclica ou violou o período definido pelo telegrama de parametrização por vários ciclos DP consecutivos (veja o tempo de ciclo de bus Tdp e Tpllw).
Remedy: - Verificação da parte física do Bus (cabo, conector, resistor de terminação, blindagem, etc.)
- Verificar se a comunicação foi interrompida de modo temporário ou definitivo
- Verificar o Bus ou o Controller quanto a uma sobrecarga (p. ex. foi ajustado um tempo de ciclo de Bus Tdp muito curto).
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

201912 <location>PB/PN Sincronizador de ciclo, operação com queda de sinal de vida

Message value: -
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: Infeed: OFF1
Servo: OFF1 (OFF3)
Vector: OFF1 (OFF3)
Hla: OFF1 (OFF3)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: A quantidade máxima permitida de falhas de sinal de vida do Controller (operação sincronizada de ciclo) foi excedida durante a operação cíclica.
Remedy: - Verificar a parte física do Bus (cabos, conectores, resistor de terminação, blindagem, etc.).
- Corrigir a interligação do sinal de vida do Controller (p2045).
- Verificar se o sinal de vida do Controller é enviado corretamente (p. ex. criar Trace com STW2.12 ... STW2.15 e sinal de disparo ZSW1.3).
- Verificação da taxa de falhas permitida para telegramas (p0925).
- Verificar o Bus ou o Controller quanto a uma sobrecarga (p. ex. foi ajustado um tempo de ciclo de Bus Tdp muito curto).
Nota:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

201913 <location>COMM INT: O tempo de monitoração do sinal de vida expirou

Message value: -
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: Infeed: OFF1 (NENHUM, OFF2)
Servo: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: O tempo de monitoração do contador de sinais de vida expirou.
A conexão do acionamento com o comando sobreposto (SIMOTION, SINUMERIK) foi interrompida por uma das seguintes causas:
- O comando foi resetado.
- A transferência de dados ao comando foi interrompida.

Remedy:
- Aguardar a reinicialização do comando.
- Restabelecer a transferência de dados ao comando.

201914 <location>COMM INT: O tempo de monitoração da configuração expirou

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, CU_NX_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF1 (NENHUM, OFF2)
Servo: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: O tempo de monitoração para a configuração expirou.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
0: A transmissão dos dados de configuração de envio foi excedida.
1: A transmissão dos dados de configuração de recepção foi excedida.

Remedy:
- Confirmar as falhas existentes.
- Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Atualizar para a última versão de Firmware.
- Contatar a Hotline.

201915 <location>PB/PN Sincronizador de ciclo, operação com falha de sinal de vida, drive object 1

Message value: -

Drive object: All objects

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Grupo de visualização para problemas com o sinal de vida do mestre (operação em ciclo síncrono do clock) no "drive object" 1 (Control Unit).
O sincronismo com o "mestre central" é perdido para medições "central".

Remedy: Nota:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

201920 <location>PROFIBUS: Interrupção da conexão cíclica

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A conexão cíclica com o PROFIBUS-Master foi interrompida.

Remedy: Estabelecer a conexão de PROFIBUS e ativar o PROFIBUS-Master com operação cíclica.
Nota:
Se não houver nenhuma comunicação com um sistema de comando superior, deve-se ajustar p2030 = 0 para suprimir esta mensagem.
See also: p2030

201921 <location>PROFIBUS: Receber os valores nominais após o To

Message value: -
Drive object: All objects
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Os dados de saída do PROFIBUS-Master (valores nominais) são recebidos no momento errado dentro do ciclo PROFIBUS.
Remedy: - Verificar a configuração do Bus.
- Verificar os parâmetros de sincronização de ciclo (assegurar o To > Tdx).
Nota:
To: Momento da incorporação do setpoint
Tdx: Tempo de troca de dados

201930 <location>PB/PN Tempo de amostragem do controlador de corrente sincronizado diferente

Message value: %1
Drive object: All objects
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: O tempo de amostragem do controlador de corrente de todos os acionamentos deve ser ajustado igualmente na operação sincronizada.
Valor de alarme (r2124, interpretar como decimal):
Número do objeto de acionamento com o tempo de amostragem do controlador de corrente divergente.
Remedy: Ajustar igual o tempo de amostragem do controle de corrente (p0115[0]).
Nota:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET
See also: p0115

201931 <location>PB/PN Tempo de amostragem do controlador de rotação sincronizado diferente

Message value: %1
Drive object: All objects
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: O tempo de amostragem do controlador de rotação de todos os acionamentos deve ser ajustado igualmente na operação sincronizada.
Valor de alarme (r2124, interpretar como decimal):
Número do objeto de acionamento com o tempo de amostragem do controlador de rotação divergente.
Remedy: Ajustar igual o tempo de amostragem do controle de rotação (p0115[1]).
Nota:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET
See also: p0115

201932 <location>PB/PN Falta sincronização de ciclo no DSC

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Não há nenhuma sincronização de ciclo ou sinal de vida sincronizado com o ciclo disponível e o DSC encontra-se ativado.
Nota:
DSC: Dynamic Servo Control
See also: p0922, p1190, p1191

Remedy: Ajustar a sincronização de ciclo através da configuração do Bus e transmitir o sinal de vida sincronizado com o ciclo.
See also: r2064

201940 <location>PB/PN Sincronismo de ciclo não alcançado

Message value: -

Drive object: All objects

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O bus encontra-se em estado de troca de dados (Data Exchange) e através do telegrama de parametrização foi selecionada a operação sincronizada com o ciclo. A sincronização no ciclo definido pelo mestre ainda não pôde ser executada.
- O mestre não envia nenhum telegrama Global Control, mesmo com a seleção da operação sincronizada com o ciclo através da configuração de bus.
- O mestre utiliza um ciclo DP isócrono diferente do utilizado no telegrama de parametrização enviado ao escravo.
- Pelo menos um drive object tem um pulso de habilitação (que não é controlado via PROFIBUS/PROFINET).

Remedy: - Verificar a aplicação do Master e a configuração do Bus.
- Verificar a consistência entre a entrada de ciclo na configuração do Slave e o ajuste de ciclo no Master.
- Garantir que nenhum drive object tenha a habilitação de pulsos. Habilitar os pulsos somente após a sincronização dos acionamentos PROFIBUS/PROFINET.
Nota:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

201941 <location>PB/PN Falta o sinal de ciclo no estabelecimento do Bus

Message value: -

Drive object: All objects

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O PROFIBUS encontra-se em estado de troca de dados (Data Exchange) e através do telegrama de parametrização foi selecionada a operação sincronizada com o ciclo. O telegrama Global Control para o sincronismo não é recebido.

Remedy: Controlar a aplicação do Master e a configuração do Bus.
Nota:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

201943 <location>PB/PN Sinal de ciclo prejudicado durante o estabelecimento do Bus

Message value: -

Drive object: All objects

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O Bus encontra-se em estado de troca de dados (Data Exchange) e através do telegrama de parametrização foi selecionada a operação sincronizada com o ciclo.
O telegrama Global Control para o sincronismo é recebido irregularmente.
- O Master envia um telegrama Global Control irregular.
- O Master utiliza um ciclo DP isócrono diferente do utilizado no telegrama de parametrização enviado ao Slave.

Remedy: - Verificar a aplicação do Master e a configuração do Bus.
- Verificar a consistência entre a entrada de ciclo na configuração do Slave e o ajuste de ciclo no Master.
Nota:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

201944 <location>PB/PN Sincronismo de vida útil não alcançado

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O Bus encontra-se em estado de troca de dados (Data Exchange) e através do telegrama de parametrização foi selecionada a operação sincronizada com o ciclo.
A sincronização no sinal de vida do Master (STW2.12 ... STW2.15) ainda não pôde ser executada, porque o sinal de vida muda de forma diferente como no período configurado.

Remedy: - Assegurar que o Master incremente corretamente o sinal de vida no ciclo de aplicação Master Tmapc.
- Corrigir a interconexão do sinal de vida Master (p2045).
Nota:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

201945 <location>PROFIBUS: Ligação com o Publisher foi danificada

Message value: Causa da Falha: %1 bin

Drive object: All objects

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A conexão falhou em pelo menos um "publisher", para a transferência de dados "peer-to-peer" PROFIBUS.
Valor de advertência (r2124, interpretar como binário):
Bit 0 = 1: Publisher com endereço no r2077[0], falhou a conexão.
...
Bit 15 = 1: Publisher com endereço no r2077[15], falhou a conexão.

Remedy: - Controlar os cabos PROFIBUS.
- Executar a colocação em funcionamento do Publisher com a ligação interrompida.
See also: r2077

201946 <location>PROFIBUS: Ligação com o Publisher foi interrompida

Message value: Causa da Falha: %1 bin

Drive object: All objects

Reaction: Infeed: OFF1 (NENHUM, OFF2)
Servo: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: Neste drive object, a conexão a pelo menos um Publisher para transferência de dados PROFIBUS peer-to-peer em operação cíclica foi abortado.
Valor de falha (r0949, representação decimal):
Bit 0 = 1: Editar com endereço em r2077[0], conexão abortada.
...
Bit 15 = 1: Editar com endereço em r2077[15], conexão abortada.

Remedy: - Verificar os cabos PROFIBUS.
- Verificar o estado do Publisher com a ligação interrompida.
See also: r2077

201950 <location>PB/PN Sincronizador de ciclo, sincronização de operação falhou

Message value: -
Drive object: All objects
Reaction: OFF1 (NENHUM)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Cause: A sincronização do ciclo interno no telegrama Global Control falhou. O ciclo interno indica um deslocamento inesperado.
Remedy: Apenas para diagnóstico interno da Siemens
Nota:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

201951 <location>CU SYNC: Falta sincronização do ciclo de aplicação

Message value: %1
Drive object: All objects
Reaction: OFF2 (NENHUM)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Cause: Se os componentes de DRIVE-CLiQ com diferente aplicação de ciclo de clock são operados em uma porta DRIVE-CLiQ, é requerida sincronização com uma Control Unit. Esta rotina de sincronização não obteve sucesso.
Valor da falha (r0949, valor em decimal):
Somente para diagnóstico interno da Siemens.

Remedy: - Execute um POWER ON (desligar/ligar) para todos os componentes.
- Atualize o software dos componentes de DRIVE-CLiQ.
- Atualize o software da Control Unit.
Nota:
Se uma Extensão do Controlador está sendo utilizada (por exemplo, CX32, NX10), o seguinte se aplica:
Verifique se a Extensão do Controlador está emitido as mensagens de erro e, se necessário, remova-os.

201952 <location>Control Unit DRIVE-CLiQ: Sincronização de componente não suportada

Message value: %1
Drive object: All objects
Reaction: OFF2 (NENHUM)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Cause: A configuração de sistema existente requer o suporte da sincronização entre ciclo básico, ciclo DRIVE-CLiQ e ciclo de aplicação através dos componentes DRIVE-CLiQ conectados.
Porém, nem todos componentes DRIVE-CLiQ dispõe disso.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Número de componente do primeiro componente DRIVE-CLiQ com falha.

Remedy: Atualizar o firmware do componente indicado no valor de falha.
Nota:
Se necessário, atualizar outros componentes da rede DRIVE-CLiQ.

201953 <location>CU SYNC: Sincronização não concluída

Message value: %1

Drive object: All objects

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Depois de ligar o sistema de acionamento, a sincronização entre o ciclo básico, ciclo DRIVE-CLiQ e ciclo de aplicação foi iniciada e ainda não concluída dentro do tempo tolerado.
Valor de advertência (r2124, interpretar decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Remedy: Executar o POWER ON para todos os componentes (desligar e ligar).
Se a falha ocorrer após a alteração dos tempos de amostragem do acionamento, em um Terminal Module 31 (TM31) disponível os tempos de amostragem (p0115, p4099) deverão ser ajustados para um valor inteiro para os ciclos de acionamento (p0115).

201954 <location>Control Unit DRIVE-CLiQ: Sincronização não executada com êxito

Message value: %1

Drive object: All objects

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: A sincronização entre o ciclo básico, o ciclo DRIVE-CLiQ e o ciclo de aplicação foi iniciada e não pôde ser concluída com êxito (p. ex. depois de se ligar o sistema).
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Remedy: 1. Eliminar a causa para uma eventual falha de DRIVE-CLiQ presente.
2. Iniciar uma nova sincronização, p. ex. através de:
- Desconectar e reconectar o PROFIBUS-Master.
- Reiniciar o PROFIBUS-Master.
- Desligar e ligar novamente a Control Unit.
- Executar um Reset de hardware na Control Unit (botão RESET, p0972).
- Executar um Reset de parâmetros com o carregamento dos parâmetros salvos (p0009 = 30, p0976 = 2, 3).

201955 <location>Control Unit DRIVE-CLiQ: Sincronização DO não concluída

Message value: %1

Drive object: All objects

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Depois de ligar o sistema de acionamento, a sincronização entre o ciclo básico, ciclo DRIVE-CLiQ e ciclo de aplicação foi iniciada e ainda não concluída dentro do tempo tolerado.
Valor de advertência (r2124, interpretar decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Remedy: Executar POWER ON para todos componentes do DO (desligar e ligar).

201970 <location>CBE25: Interrupção da conexão cíclica

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A conexão cíclica com um PROFINET Controller encontra-se interrompida.
Valor de advertência (r2124, interpretar como decimal):
Número da conexão interrompida.
See also: r8936

Remedy: Estabelecer a conexão de PROFINET e ativar o PROFINET Controller com a operação cíclica.

201971 <location>CBE25: A quantidade máxima de Controllers foi excedida

Message value: Info. 1: %1, info. 2: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Um Controller tenta estabelecer uma conexão com o acionamento e com isso excede a quantidade permitida de conexões de PROFINET.
O alarme/aviso some automaticamente depois de aprox. 30 segundos.
Valor de advertência (r2124, interpretar como hexadecimal):
yyyyxxxx hex: yyyy = Info 1, xxxx = Info 2
Info 1 = 0: Quantidade de conexões RT excedida
Info 1 > 0: Quantidade de conexões IRT excedida
Info 2: Quantidade de conexões permitida

Remedy: Verificar a configuração do PROFINET Controller o ajuste feito no p8929.
See also: p8929

201972 <location>PROFINET: Falta o segundo Controller

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Foi ativada a função de PROFINET "Shared Device" (p8929 = 2). Porém, apenas a conexão para um PROFINET Controller está disponível.

Remedy: Verificar a configuração do PROFINET Controller o ajuste feito no p8929.
See also: p8929

201979 <location>PROFINET: Erro interno durante a transmissão cíclica de dados

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Os valores reais e/ou os setpoints cíclicos não foram transmitidos dentro do tempo dos momentos configurados.
Valor de advertência (r2124, interpretar como hexadecimal):
Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Remedy: Corrigir o ajuste do T_io_input e do T_io_output.

201980 <location>PN: Interrupção da conexão cíclica

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A conexão cíclica com um PROFINET Controller encontra-se interrompida.
Valor de advertência (r2124, interpretar como decimal):
Número da conexão interrompida.
See also: r8936

Remedy: Estabelecer a conexão de PROFINET e ativar o PROFINET Controller com a operação cíclica.

201981 <location>PN: A quantidade máxima de Controllers foi excedida

Message value: Info. 1: %1, info. 2: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Um Controller tenta estabelecer uma conexão com o acionamento e com isso excede a quantidade permitida de conexões de PROFINET.
O alarme/aviso some automaticamente depois de aprox. 30 segundos.
Valor de advertência (r2124, interpretar como hexadecimal):
yyyyxxxx hex: yyyy = Info 1, xxxx = Info 2
Info 1 = 0: Quantidade de conexões RT excedida
Info 1 > 0: Quantidade de conexões IRT excedida
Info 2: Quantidade de conexões permitida

Remedy: Verificar a configuração do PROFINET Controller o ajuste feito no p8929.
See also: p8929

201982 <location>PROFINET: Falta o segundo Controller

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Foi ativada a função de PROFINET "Shared Device" (p8929 = 2). Porém, apenas a conexão para um PROFINET Controller está disponível.

Remedy: Verificar a configuração do PROFINET Controller o ajuste feito no p8929.
See also: p8929

201989 <location>PROFINET: Erro interno durante a transmissão cíclica de dados

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Os valores reais e/ou os setpoints cíclicos não foram transmitidos dentro do tempo dos momentos configurados.
Valor de advertência (r2124, interpretar como hexadecimal):
Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Remedy: Corrigir o ajuste do T_io_input e do T_io_output.

201990 <location>USS: Erro de configuração PZD

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A configuração do dado de processamento (PZD) para o protocolo USS está incorreto.
Valor da falha (r2124, representação decimal):
2: Quantidade de PZD (p2022) muito grande para o primeiro drive object (p978[0]).
O possível número de itens PZD em um drive object está determinado pelo número de índices em r2050/p2051.

Remedy: Valor de alarme = 2:
Verifique a quantidade de USS PZD (p2022) e a máxima quantidade de PZD (r2050/p2051) para o primeiro drive object (p0978[0]).

202000 <location>Gerador de função: Partida não possível

Message value: -

Drive object: All objects

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O gerador de função já foi iniciado.

Remedy: Parar o gerador de função e reiniciar se necessário.
Nota:
O alarme é resetado da seguinte forma:
- Eliminar a causa deste alarme.
- Reiniciar o gerador de função.
See also: p4800

202005 <location>Gerador de função: O acionamento não existe

Message value: %1

Drive object: All objects

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O drive object indicado para conexão não existe.
See also: p4815

Remedy: Utilizar drive object existente com seu respectivo número.
Nota:
O alarme é resetado da seguinte forma:
- Eliminar a causa deste alarme.
- Reiniciar o gerador de função.
See also: p4815

202006 <location>Gerador de função: Nenhum drive indicado para conexão

Message value: -

Drive object: All objects

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Não foi indicado nenhum drive no p4815 para conexão.
See also: p4815
Remedy: Deve ser indicado pelo menos um acionamento no p4815 para conexão.
Nota:
O alarme é resetado da seguinte forma:
- Eliminar a causa deste alarme.
- Reiniciar o gerador de função.
See also: p4815

202007 <location>Gerador de função: Acionamento não é SERVO/VECTOR

Message value: %1
Drive object: All objects
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: O drive object especificado para conexão não é um SERVO / VECTOR ou DC.CTRL.
See also: p4815
Remedy: Utilizar um drive object SERVO/VECTOR / DC_CRTL com seu respectivo número.
Nota:
O alarme é resetado da seguinte forma:
- Eliminar a causa deste alarme.
- Reiniciar o gerador de função.

202008 <location>Gerador de função: drive indicado várias vezes

Message value: %1
Drive object: All objects
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: O drive object indicado já foi indicado.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Número de drive object do drive object indicado múltiplas vezes.
Remedy: Indicar outro drive object.
Nota:
O alarme é resetado da seguinte forma:
- Eliminar a causa deste alarme.
- Reiniciar o gerador de função.

202009 <location>Gerador de função: Modo de operação inlegal

Message value: %1
Drive object: All objects
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: O modo de operação (p1300) configurado do drive object não é permitido para o emprego do gerador de função.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Número do drive object afetado.
Remedy: Alterar o modo de operação do drive object para p1300 = 20 (controle de rotação sem encoder) ou para p1300 = 21 (controle de rotação com encoder).
Nota:
O alarme é resetado da seguinte forma:
- Eliminar a causa deste alarme.
- Reiniciar o gerador de função.

202010 <location>Gerador de função: Valor nominal de velocidade do drive diferente de zero

Message value: -

Drive object: All objects

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O valor nominal de rotação de um acionamento indicado para conexão é maior do que o valor ajustado em p1226 para a identificação de parada.

Remedy: Passar os valores nominais de rotação de todos acionamentos indicados para conexão para zero.
Nota:
O alarme é resetado da seguinte forma:
- Eliminar a causa deste alarme.
- Reiniciar o gerador de função.

202011 <location>Gerador de função: Valor atual de velocidade do acionamento é diferente de zero

Message value: -

Drive object: All objects

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O valor atual de rotação de um acionamento indicado para conexão é maior do que o valor ajustado em p1226 para a identificação de parada.

Remedy: Antes de iniciar o gerador de função, passar os respectivos acionamentos para rotação zero.
Nota:
O alarme é resetado da seguinte forma:
- Eliminar a causa deste alarme.
- Reiniciar o gerador de função.

202015 <location>Gerador de função: Faltam liberações de acionamentos

Message value: -

Drive object: All objects

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O comando mestre e/ou sinais de habilitação estão faltando para conectar o acionamento especificado.
See also: p4815

Remedy: Buscar o comando mestre no drive object indicado e ativar todas liberações.
Nota:
O alarme é resetado da seguinte forma:
- Eliminar a causa deste alarme.
- Reiniciar o gerador de função.

202016 <location>Gerador de função: Magnetização sendo executada

Message value: %1

Drive object: All objects

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Magnetização não foi concluída ainda no drive object especificado para conexão.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Número do drive object envolvido.
See also: p4815

Remedy: Espera para magnetização do motor (r0056.4).
Nota:
O alarme é eliminado como segue:
- Reiniciar o gerador de funções.
See also: r0056

202020 <location>Gerador de função: Parâmetros não podem ser alterados

Message value: -
Drive object: All objects
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Com o gerador de função ativado (p4800 = 1), a parametrização do mesmo não poderá ser alterada.
See also: p4810, p4812, p4813, p4815, p4820, p4821, p4822, p4823, p4824, p4825, p4826, p4827, p4828, p4829
Remedy: - Parar o gerador de função antes da parametrização (p4800 = 0).
- Se necessário, iniciar o gerador de função (p4800 = 1).
Nota:
O alarme é resetado da seguinte forma:
- Eliminar a causa deste alarme.
- Reiniciar o gerador de função.
See also: p4800

202025 <location>Gerador de função: Duração de período muito pequena

Message value: -
Drive object: All objects
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: O valor para a duração do período é muito pequeno.
See also: p4821
Remedy: Verificar e adaptar o valor para a duração de período.
Nota:
O alarme é resetado da seguinte forma:
- Eliminar a causa deste alarme.
- Reiniciar o gerador de função.
See also: p4821

202026 <location>Gerador de função: Largura do pulso muito grande

Message value: -
Drive object: All objects
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: A largura do pulso ajustada é muito grande.
A largura do pulso deve ser menor que a duração do período.
See also: p4822
Remedy: Reduzir a largura do pulso.
Nota:
O alarme é resetado da seguinte forma:
- Eliminar a causa deste alarme.
- Reiniciar o gerador de função.
See also: p4821, p4822

202030 <location>Gerador de função: Endereço físico igual a zero

Message value: -

Drive object: All objects

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O endereço físico indicado tem como valor o zero.
See also: p4812

Remedy: Definir o endereço físico como um valor diferente de zero.
Nota:
O alarme é resetado da seguinte forma:
- Eliminar a causa deste alarme.
- Reiniciar o gerador de função.
See also: p4812

202040 <location>Gerador de função: Valor para offset não permitido

Message value: -

Drive object: All objects

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O valor para o offset é maior do que o valor para o limite superior ou menor do que o valor para o limite inferior.
See also: p4826

Remedy: Adaptar o valor do offset de acordo.
Nota:
O alarme é resetado da seguinte forma:
- Eliminar a causa deste alarme.
- Reiniciar o gerador de função.
See also: p4826, p4828, p4829

202041 <location>Gerador de função: Valor para largura de banda não permitido

Message value: -

Drive object: All objects

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A largura da banda relativa ao ciclo de intervalo de tempo do gerador de função foi ajustada muito pequena ou muito grande.
Em função do ciclo de intervalo de tempo, a largura da banda é ajustada como segue:
Largura de banda_max = 1 / (2 x ciclo de intervalo de tempo)
Largura de banda_min = largura de banda_max / 100000
Exemplo:
Suposição: p4830 = 125 µs
--> Largura de banda_max = 1 / (2 x 125 µs) = 4000 Hz
--> Largura de banda_min = 4000 Hz / 100000 = 0.04 Hz
Nota:
p4823: Gerador de função, largura de banda
p4830: Gerador de função, ciclo de intervalo de tempo
See also: p4823, p4830

Remedy: Verificar o valor da largura de banda e adaptá-lo de acordo.
Nota:
O alarme é resetado da seguinte forma:
- Eliminar a causa deste alarme.
- Reiniciar o gerador de função.

202047 <location>Gerador de função: Ciclo de intervalo de tempo inválido

Message value: -
Drive object: All objects
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: O ciclo de intervalo de tempo selecionado não corresponde à nenhum intervalo de tempo.
See also: p4830
Remedy: Especificar o ciclo de um intervalo de tempo existente. Os intervalos de tempo podem ser lidos através do p7901.
Nota:
O alarme é resetado da seguinte forma:
- Eliminar a causa deste alarme.
- Reiniciar o gerador de função.
See also: r7901

202050 <location>Trace: Partida não possível

Message value: -
Drive object: All objects
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: O Trace já foi iniciado.
See also: p4700
Remedy: Parar o trace e reiniciar se necessário.

202051 <location>Trace: A gravação não é possível por causa de proteção de know-how

Message value: Envolve %1
Drive object: All objects
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: A gravação TRACE não é possível, pois existe pelo menos um sinal usado ou sinal de disparo sob proteção de know-how.
Valor de alarme (r2124, interpretar como decimal):
1: Recorder 0
2: Recorder 1
3: Recorder 0 e 1
See also: p4700, p4711, p4730, p4731, p4732, p4733, p4734, p4735, p4736, p4737
Remedy: - Desbloquear temporariamente ou desativar a proteção de know-how (p7766).
- Incluir o sinal na lista de exceções de OEM (p7763, p7764).
- Se necessário, não gravar o sinal.
See also: p7763, p7764

202055 <location>Trace: Tempo de gravação muito pequeno

Message value: -
Drive object: All objects
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM

Cause: Duração do trace muito pequena.
O valor mínimo é o dobro do tempo do ciclo de trace.
See also: p4721

Remedy: Verificar o valor do tempo de gravação e se necessário corrigi-lo.

202056 <location>Trace: ciclo de gravação muito pequeno

Message value: -

Drive object: All objects

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O ciclo de gravação selecionado é menor que o ciclo básico configurado 0 (p0110[0]).
See also: p4720

Remedy: Aumentar o valor do ciclo de gravação.

202057 <location>Trace: Ciclo de intervalo de tempo inválido

Message value: -

Drive object: All objects

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O ciclo de intervalo de tempo selecionado não corresponde à nenhum intervalo de tempo.
See also: p4723

Remedy: Especificar o ciclo de um intervalo de tempo existente. Os intervalos de tempo podem ser lidos através do p7901.
See also: r7901

202058 <location>Trace: Ciclo de intervalo de tempo inválido para Trace contínuo

Message value: -

Drive object: All objects

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O ciclo de intervalo de tempo selecionado não pode ser usado para o Trace contínuo.
See also: p4723

Remedy: Especificar o ciclo de um intervalo de tempo disponível com um tempo de ciclo >= 2 ms para até 4 canais de registro por Trace ou >= 4 ms para a partir de 5 canais de registro por Trace.
Os intervalos de tempo podem ser lidos através do p7901.
See also: r7901

202059 <location>Trace: Ciclo de intervalo de tempo inválido para 2 x 8 canais de registro

Message value: -

Drive object: All objects

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O ciclo de intervalo de tempo selecionado não pode ser usado para mais de 4 canais
See also: p4723

Remedy: Especificar o ciclo de um intervalo de tempo disponível com um tempo de ciclo >= 4 ms, ou reduzir o número de canais de registro para 4 por Trace.
Os intervalos de tempo podem ser lidos através do p7901.
See also: p4702, r7901

202060 <location>Trace: Falta sinal para ser traçado

Message value: -
Drive object: All objects
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: - Não foi indicado nenhum sinal para ser traçado.
- Os sinais indicados são inválidos.
See also: p4730, p4731, p4732, p4733
Remedy: - Indicar sinal para ser traçado.
- Verifica se o respectivo sinal do Trace pode ser traçado.

202061 <location>Trace: Sinal inválido

Message value: -
Drive object: All objects
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: - O sinal indicado não existe.
- O sinal indicado não pode ser traçado com o Trace.
See also: p4730, p4731, p4732, p4733
Remedy: - Indicar sinal para ser traçado.
- Verifica se o respectivo sinal do Trace pode ser traçado.

202062 <location>Trace: Sinal de disparo inválido

Message value: -
Drive object: All objects
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: - Não foi especificado nenhum sinal de disparo.
- O sinal indicado não existe.
- O sinal indicado não é nenhum sinal de ponto fixo.
- O sinal indicado não pode ser usado como sinal de disparo para o Trace.
See also: p4711
Remedy: Indicar sinal de disparo válido.

202063 <location>Trace: Tipo de dado inválido

Message value: %1
Drive object: All objects
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: O tipo de dado indicado para a seleção de sinal via endereço físico é inválido.
See also: p4711, p4730, p4731, p4732, p4733
Remedy: Utilizar tipo de dado válido.

202070 <location>Trace: Parâmetros não podem ser alterados

Message value: -
Drive object: All objects
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM

Cause: Com o Trace ativado, a parametrização do mesmo não poderá ser alterada.
See also: p4700, p4710, p4711, p4712, p4713, p4714, p4715, p4716, p4720, p4721, p4722, p4730, p4731, p4732, p4733, p4780, p4781, p4782, p4783, p4789, p4795
Remedy: - Parar o Trace antes da parametrização.
- Iniciar o Trace se necessário.

202075 <location>Trace: Tempo de pré-disparo muito grande

Message value: -
Drive object: All objects
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: O tempo de pré-disparo configurado deve ser menor do que o valor para o período para ser traçado.
See also: p4721, p4722
Remedy: Verificar o tempo de pré-disparo e ajustá-lo de acordo.

202080 <location>Trace: A parametrização foi apagada devido à alteração física.

Message value: -
Drive object: All objects
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: A parametrização do Trace no acionamento foi apagado devido a uma alteração física ou de parâmetros de referência.
Remedy: Reinicie o Trace

202085 <location>Função de mensagem: Parametrização incorreta

Message value: Parâmetro: %1
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Foi detectada uma parametrização incorreta ao iniciar a função de mensagem variável.
Valor de alarme (r2124, interpretar como decimal):
Parâmetro ajustado incorretamente.
See also: p3290, p3291, p3292, p3293, r3294, p3295, p3296, p3297, p3298, p3299
Remedy: Corrigir o parâmetro e reiniciar.
Nota:
O alarme some automaticamente ao parar ou iniciar com sucesso a função de mensagem variável (p3290.0).

202095 <location>MTrace 0: traço múltiplo não pode ser ativado

Message value: -
Drive object: All objects
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Em combinação com um Trace múltiplo, não são permitidas as seguintes funções ou ajustes (Tracerecorder 0):
- Função de medição.
- Trace de longo período.
- Condição de disparo "Iniciar gravação imediatamente" (IMMEDIATE).
- Condição de disparo "Iniciar com gerador de função" (FG_START).

Remedy: - Se necessário, desativar o Trace múltiplo (p4840[0] = 0).
- Desativar a função ou ajuste não permitido.
See also: p4840

202096 <location>MTrace 0: não pode ser salvo

Message value: %1

Drive object: All objects

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O salvamento dos resultados de medição de um Trace múltiplo em um cartão de memória não é possível (Tracerecorder 0).
Um Trace múltiplo não é iniciado ou é cancelado.
Valor de alarme (r2124, interpretar como decimal):
1: Cartão de memória inacessível.
- Cartão não encaixado ou bloqueado através de uma unidade USB montada.
3: Processo de gravação muito lento.
- Um segundo Trace é finalizado antes do salvamento dos resultados de medição de um primeiro Trace ser finalizado.
- A gravação dos arquivos de resultado de medição no cartão é bloqueada pelo salvamento de parâmetros.
4: Processo de salvamento cancelado.
- Por exemplo, não foi possível localizar um arquivo necessário para o processo de armazenamento.
See also: p4840

Remedy: - Inserir o cartão de memória e/ou desmontar.
- Utilizar cartão de memória maior.
- Configurar um período de Trace mais longo ou usar o Trace infinito.
- Evitar salvar parâmetros durante a execução do Trace múltiplo.
- Verificar se neste momento outras funções acessam os arquivos de resultado de medição.

202097 <location>MTrace 1: traço múltiplo não pode ser ativado

Message value: -

Drive object: All objects

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Em combinação com um Trace múltiplo, não são permitidas as seguintes funções ou ajustes (Tracerecorder 1):
- Função de medição.
- Trace de longo período.
- Condição de disparo "Iniciar gravação imediatamente" (IMMEDIATE).
- Condição de disparo "Iniciar com gerador de função" (FG_START).

Remedy: - Se necessário, desativar o Trace múltiplo (p4840[1] = 0).
- Desativar a função ou ajuste não permitido.
See also: p4840

202098 <location>MTrace 1: não pode ser salvo

Message value: %1

Drive object: All objects

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O salvamento dos resultados de medição de um Trace múltiplo em um cartão de memória não é possível (Tracerecorder 1).
Um Trace múltiplo não é iniciado ou é cancelado.
Valor de alarme (r2124, interpretar como decimal):
1: Cartão de memória inacessível.
- Cartão não encaixado ou bloqueado através de uma unidade USB montada.
3: Processo de gravação muito lento.
- Um segundo Trace é finalizado antes do salvamento dos resultados de medição de um primeiro Trace ser finalizado.
- A gravação dos arquivos de resultado de medição no cartão é bloqueada pelo salvamento de parâmetros.
4: Processo de salvamento cancelado.
- Por exemplo, não foi possível localizar um arquivo necessário para o processo de armazenamento.
See also: p4840

Remedy: - Inserir o cartão de memória e/ou desmontar.
- Utilizar cartão de memória maior.
- Configurar um período de Trace mais longo ou usar o Trace infinito.
- Evitar salvar parâmetros durante a execução do Trace múltiplo.
- Verificar se neste momento outras funções acessam os arquivos de resultado de medição.

202099 <location>Trace: Memória insuficiente da Control Unit

Message value: -
Drive object: All objects
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: A capacidade de memória ainda disponível na Control Unit não é suficiente para a função Trace.
Remedy: Reduzir a necessidade de memória, por exemplo, como segue:
- Encurtar o período para ser traçado.
- Aumentar o ciclo de gravação.
- Reduzir o número de sinais traçados.
See also: r4708, r4799

202100 <location>Acionamento: O tempo morto de processamento do controlador de corrente é muito pequeno

Message value: %1
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: O valor no p0118 gera um tempo morto de ciclo, pois ele vem antes da disponibilidade do setpoint.
Possíveis causas:
- Foi realizado o carregamento de um backup de parâmetros de versão mais recente que 4.3 em uma versão mais antiga que a versão 4.3.
- As propriedades de instalação após uma substituição de componentes não são mais compatíveis com a parametrização.
Valor de advertência (r2134, ponto flutuante):
O valor mínimo para p0118 para não gerar mais nenhum tempo morto.

Remedy: - ajuste o p0118 para o valor zero.
- ajuste o p0118 com um valor maior ou igual ao valor de alarme (para p1810.11 = 1).
- ajuste o p0117 (do dispositivo) para ajuste automático (p0117 = 1).
- verifique a versão de Firmware dos componentes afetados.
See also: p0117, p0118

202150 <location>OA: Aplicação que não pode ser carregada

Message value: %1

Drive object: All objects
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: O sistema não pôde carregar uma aplicação OA.
Valor de alarme (r2124, interpretar como hexadecimal):
16:
A versão de interface na biblioteca de usuário BCD não é compatível com a da biblioteca padrão DCC carregada.
Somente para o diagnóstico de falhas interno da Siemens.
Remedy: - Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
- Atualizar o Firmware com a versão mais recente.
- Contatar a Hotline.
Sobre o valor de alarme = 16:
Carregue uma biblioteca de usuário BCD compatível (com a interface da biblioteca padrão DCC).
Nota:
OA: Open Architecture
See also: r4950, r4955, p4956, r4957

202151 <location>OA: Erro interno de software

Message value: %1
Drive object: All objects
Reaction: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Vector: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Hla: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Cause: Durante uma aplicação OA ocorreu um erro interno de software.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
Remedy: - Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Atualizar para a última versão de Firmware.
- Contatar a Hotline.
- Substituir a Control Unit.
Nota:
OA: Open Architecture
See also: r4950, r4955, p4956, r4957

202152 <location>OA: Memória insuficiente

Message value: %1
Drive object: All objects
Reaction: OFF1
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Cause: Nesta Control Unit foi configurado um número excessivo de funções (p. ex. muitos acionamentos, módulos de função, blocos de dados, aplicações OA, módulos, etc.).
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
Remedy: - Modificar a configuração nesta Control Unit (p. ex. menos acionamentos, módulos de função, blocos de dados, aplicações OA, módulos, etc.).
- Implementar outra Control Unit.
Nota:
OA: Open Architecture

203000 <location>Ocorrência de falha da NVRAM.

Message value: %1

Drive object: All objects

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Uma falha ocorreu durante a execução da ação p7770 = 1 ou 2 para os dados NVRAM.
Valor da falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
yyxx hex: yy = causa da falha, xx = ID de aplicação
yy = 1:
A ação p7770 = 1 não é suportada por esta versão se o Drive Control Chart (DCC) estiver ativado para o drive object em questão.
yy = 2:
O tamanho do dado da aplicação especificada não é o mesmo na NVRAM e no backup.
yy = 3:
A checksum de dados na p7774 não está correta.
yy = 4:
Nenhum dado disponível para carregar.
See also: p7770

Remedy: - Execute a ação corretiva de acordo com os resultados do diagnóstico.
- Se necessário, inicie a ação novamente.

203001 <location>Checksum incorreto da NVRAM

Message value: %1

Drive object: All objects

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Ocorreu um erro no checksum ao avaliar os dados não voláteis (NVRAM) na Control Unit.
Os dados da NVRAM afetados foram apagados

Remedy: Executar o POWER ON para todos os componentes (desligar e ligar).

203500 <location>TM: Inicialização

Message value: %1

Drive object: All objects

Reaction: OFF1 (OFF2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: Ocorreu um erro interno de software durante a inicialização do Terminal Module, dos terminais da Control Unit ou do Terminal Board 30.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
yxxx dex
y = Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens
xxx = Número de componente (p0151)

Remedy: - Desligar e ligar novamente a alimentação de energia da Control Unit.
- Verificar a conexão DRIVE-CLiQ.
- Substituir o Terminal Module, se necessário.
O Terminal Module deve ser conectado diretamente em uma tomada DRIVE-CLiQ da Control Unit.
Se o erro ocorrer novamente, substituir o Terminal Module.

203501 <location>TM: Tempos de amostragem, alteração

Message value: -

Drive object: All objects

Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Os tempos de amostragem das entradas/saídas foram alterados.
Esta alteração somente estará valendo na próxima inicialização.
Remedy: Executar POWER ON

203505 <location>Quebra de fio de entrada analógica

Message value: %1
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF1 (NENHUM, OFF2)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Cause: O monitoramento de ruptura do fio para uma entrada analógica foi respondida.
Remedy: Verificar a fiação quanto a rompimentos.

203505 <location>Quebra de fio de entrada analógica

Message value: %1
Drive object: CU_LINK, CU_NX_840, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Cause: O monitoramento de ruptura do fio para uma entrada analógica foi respondida.
A corrente de entrada da entrada analógica excedeu o valor limiar parametrizado em p4061[x].
Índice x = 0: entrada analógica 0 (X521.1/X521.2)
Índice x = 1: entrada analógica 1 (X521.3/X521.4)
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
yxxx dec
y = entrada analógica (0 = entrada analógica 0 (AI 0), 1 = entrada analógica 1 (AI 1))
xxx = número de componente (p0151)
Nota:
Para o seguinte tipo de entrada analógica, o monitoramento de danos de fios está ativo:
p4056[x] = 3 (entrada de corrente unipolar monitorada (+4 ... +20 mA)
Remedy: - verifique a fiação quanto à presença de interrupções.
- verifique a magnitude da corrente injetada - é possível que o sinal alimentado seja muito baixo.
- verifique a resistência de trabalho (250 Ohm).
Nota:
A corrente de entrada medida no Terminal Module pode ser lida em r4052[x].
Com p4056[x] = 3 (entrada de corrente monitorada (+4 mA ... +20 mA)) aplica-se o seguinte:
Uma corrente abaixo de 4 mA não será indicada no r4052[x], mas retornado r4052[x] = 4 mA.

203505 <location>CU: Entrada analógica, quebra de fio

Message value: %1
Drive object: CU_I_840, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: O monitoramento de ruptura de fio para uma entrada analógica foi acionado.
A corrente de entrada da entrada analógica está abaixo do valor-limite parametrizado em p0761[0].
p0756[0]: Entrada analógica 0 (X131.7/X131.8)
Falha (r0949, representação decimall):
Nota:
O monitoramento de ruptura de fio está ativo no seguinte tipo de entrada analógica:
p0756[0] = 3 (4 ... 20 mA com monitoramento
Remedy: - Verifique por interrupções na fiação da origem do sinal.
- Verifique a magnitude da corrente injetada - é possível que o sinal de alimentação esteja muito baixo.
- Verifique o resistor de carga (250 Ohm).
Nota:
A corrente de entrada medida pela entrada analógica pode ser lida em r0752[0].
Para p756[0] = 3 (entrada de corrente unipolar monitorada (+4 ... +20 mA)) aplica-se o seguinte:
Uma corrente menor que 4 mA não é indicada em r752[0] - mas r752[0] = 4 mA é apresentada.

203505 <location>TB: Ruptura de fio na entrada analógica

Message value: %1
Drive object: TB30
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Cause: O monitoramento de ruptura do fio para uma entrada analógica foi respondida.
Remedy: Verificar a fiação quanto a rompimentos.

203505 <location>TM: Entrada analógica, quebra de fio

Message value: %1
Drive object: TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Cause: O monitoramento de ruptura do fio para uma entrada analógica foi respondida.
A corrente de entrada da entrada analógica excedeu o valor limiar parametrizado em p4061[x].
Índice x = 0: entrada analógica 0 (X521.1/X521.2)
Índice x = 1: entrada analógica 1 (X521.3/X521.4)
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
yxxx dec
y = entrada analógica (0 = entrada analógica 0 (AI 0), 1 = entrada analógica 1 (AI 1))
xxx = número de componente (p0151)
Nota:
Para o seguinte tipo de entrada analógica, o monitoramento de danos de fios está ativo:
p4056[x] = 3 (entrada de corrente unipolar monitorada (+4 ... +20 mA)
Remedy: - verifique a fiação quanto à presença de interrupções.
- verifique a magnitude da corrente injetada - é possível que o sinal alimentado seja muito baixo.
- verifique a resistência de trabalho (250 Ohm).
Nota:
A corrente de entrada medida no Terminal Module pode ser lida em r4052[x].
Com p4056[x] = 3 (entrada de corrente monitorada (+4 mA ... +20 mA)) aplica-se o seguinte:
Uma corrente abaixo de 4 mA não será indicada no r4052[x], mas retornado r4052[x] = 4 mA.

203505 <location>TM: Entrada analógica, quebra de fio

Message value: %1
Drive object: TM41

Reaction: OFF1 (NENHUM, OFF2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: Foi acionado o monitoramento de ruptura de fio para uma entrada analógica.
A corrente de entrada da entrada analógica está abaixo do valor limite parametrizado no p4061[x].
Índice x = 0: Entrada analógica 0 (X522.1 até .3)
Índice x = 1: Entrada analógica 1 (X522.4 a .5)
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
yxxx dec
y = Entrada analógica (0 = entrada analógica 0 (AI 0), 1 = entrada analógica 1 (AI 1))
xxx = Número de componente (p0151)
Nota:
O monitoramento de ruptura de fio está ativo no seguinte tipo de entrada analógica:
p4056[x] = 3 (entrada de corrente monitorada)(+4 ... +20 mA)

Remedy: - verifique a fiação quanto à presença de interrupções.
- verifique a magnitude da corrente injetada - é possível que o sinal alimentado seja muito baixo.
- verifique a resistência de trabalho (250 Ohm).
Nota:
A corrente de entrada medida no Terminal Module pode ser lida em r4052[x].
Com p4056[x] = 3 (entrada de corrente monitorada (+4 mA ... +20 mA)) aplica-se o seguinte:
Uma corrente abaixo de 4 mA não será indicada no r4052[x], mas retornado r4052[x] = 4 mA.

203506 <location>Falta alimentação de tensão de 24 V

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Falta a alimentação de tensão de 24 V para as saídas digitais (X124).

Remedy: Verificação dos terminais de alimentação de tensão (X124, L1+, M).

203507 <location>Saída digital não ajustada.

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A saída digital não foi definida pela fonte de sinais, apesar da especificação.
Possíveis causas:
- Falta a alimentação de tensão.
- A saída digital está no limite de corrente (p. ex. por causa de um curto-circuito).
- A saída digital é utilizada para funções ampliadas do Safety.
- O valor de acesso sobre a saída digital possui o controle sobre o acesso direto (veja também o r0729).
Valor de advertência (r2124, interpretar por Bits):
Saída digital afetada (estrutura como no r0747).

Remedy: - Verificar a alimentação de tensão de 24 V (p. ex. X131.7 na CU305 (a massa/terra é o X131.8)).
- Verificar os terminais de saída quanto a presença de um curto-circuito.
- Resetar a fonte de sinais da saída digital para utilizar nas funções ampliadas do Safety.
- Executar o POWER ON (desligar e ligar).

203507 <location>Saída digital não ajustada.

Message value: %1

Drive object: CU_I_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HUB, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A saída digital não foi definida pela fonte de sinais, apesar da especificação.
Possíveis causas:
- Falta a alimentação de tensão.
- A saída digital está no limite de corrente (p. ex. por causa de um curto-circuito).
- A saída digital é utilizada para funções ampliadas do Safety.
- O valor de acesso sobre a saída digital possui o controle sobre o acesso direto (veja também o r0729).

Valor de advertência (r2124, interpretar por Bits):
Saída digital afetada (estrutura como no r0747).

Remedy:
- Verificar a alimentação de tensão de 24 V (p. ex. X130.6 na CU310-2 (a massa/terra é o X130.5)).
- Verificar os terminais de saída quanto a presença de um curto-circuito.
- Resetar a fonte de sinais da saída digital para utilizar nas funções ampliadas do Safety.
- Executar o POWER ON (desligar e ligar).

203510 <location>Dados de calibração não plausíveis

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_NX_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Na inicialização os dados de calibração do Terminal Module 31 (TM31) são interpretados e controlados quanto a sua plausibilidade.
Pelo menos um dado de calibração foi detectado como sendo inválido.
Valor de advertência (r2124, interpretar como binário):
Bit 1: O valor de 10 V da entrada analógica 0 é inválido.
Bit 3: O valor de 10 V da entrada analógica 1 é inválido.
Bit 4: O offset da saída analógica 0 é inválido.
Bit 5: O valor de 10 V da saída analógica 0 é inválido.
Bit 6: O offset da saída analógica 1 é inválido.
Bit 7: O valor de 10 V da entrada analógica 1 é inválido.

Remedy:
- Desligar e ligar a alimentação elétrica da Control Unit.
- Verificar a fiação DRIVE-CLiQ.

Nota:
Em caso de reincidência, deve-se substituir o módulo.
Em princípio, a continuação da operação é possível.
Eventualmente o canal analógico afetado pode não alcançar a precisão especificada.

203510 <location>CU: Dados de calibração não plausíveis

Message value: %1

Drive object: CU_I_840

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Na inicialização os dados de calibração do Terminal Module 31 (TM31) são interpretados e controlados quanto a sua plausibilidade.
Pelo menos um dado de calibração foi detectado como sendo inválido.
Valor de advertência (r2124, interpretar como binário):
Bit 1: O valor de 10 V da entrada analógica 0 é inválido.
Bit 3: O valor de 10 V da entrada analógica 1 é inválido.
Bit 4: O offset da saída analógica 0 é inválido.
Bit 5: O valor de 10 V da saída analógica 0 é inválido.
Bit 6: O offset da saída analógica 1 é inválido.
Bit 7: O valor de 10 V da entrada analógica 1 é inválido.

Remedy: - Desligar e ligar a alimentação elétrica da Control Unit.
- Verificar a fiação DRIVE-CLiQ.
Nota:
Em caso de reincidência, deve-se substituir o módulo.
Em princípio, a continuação da operação é possível.
Eventualmente o canal analógico afetado pode não alcançar a precisão especificada.

203510 <location>CU: Dados de calibração não plausíveis

Message value: %1

Drive object: CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Na inicialização os dados de calibração para as entradas analógicas são interpretados e controlados quanto a sua plausibilidade.
Pelo menos um dado de calibração foi detectado como sendo inválido.

Remedy: - Desligar e ligar a alimentação elétrica da Control Unit.
- Verificar a fiação DRIVE-CLiQ.
Nota:
Em caso de reincidência, deve-se substituir o módulo.
Em princípio, a continuação da operação é possível.
Eventualmente o canal analógico afetado pode não alcançar a precisão especificada.

203510 <location>TM: Dados de calibração não plausíveis

Message value: %1

Drive object: TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Na inicialização os dados de calibração do Terminal Module 31 (TM31) são interpretados e controlados quanto a sua plausibilidade.
Pelo menos um dado de calibração foi detectado como sendo inválido.
Valor de advertência (r2124, interpretar como binário):
Bit 1: O valor de 10 V da entrada analógica 0 é inválido.
Bit 3: O valor de 10 V da entrada analógica 1 é inválido.
Bit 4: O offset da saída analógica 0 é inválido.
Bit 5: O valor de 10 V da saída analógica 0 é inválido.
Bit 6: O offset da saída analógica 1 é inválido.
Bit 7: O valor de 10 V da entrada analógica 1 é inválido.

Remedy: - Desligar e ligar a alimentação elétrica da Control Unit.
- Verificar a fiação DRIVE-CLiQ.
Nota:
Em caso de reincidência, deve-se substituir o módulo.
Em princípio, a continuação da operação é possível.
Eventualmente o canal analógico afetado pode não alcançar a precisão especificada.

203510 <location>Dados de calibração não plausíveis

Message value: %1
Drive object: VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Na inicialização os dados de calibração para as entradas analógicas são interpretados e controlados quanto a sua plausibilidade.
Pelo menos um dado de calibração foi detectado como sendo inválido.
Remedy: - Desligar e ligar a alimentação elétrica da Control Unit.
- Verificar a fiação DRIVE-CLiQ.
Nota:
Em caso de reincidência, deve-se substituir o módulo.
Em princípio, a continuação da operação é possível.
Eventualmente o canal analógico afetado pode não alcançar a precisão especificada.

203550 <location>TM: Filtro de setpoint de velocidade freqüência natural > freqüência shannon

Message value: -
Drive object: All objects
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: A frequência natural do filtro de setpoint de velocidade (p1417) é maior ou igual à frequência shannon.
A frequência shannon é calculada pela seguinte fórmula:
0.5 / p4099[3]
See also: p1417
Remedy: Reduzir freqüência natural do filtro de setpoint de velocidade (low pass PT2) (p1417).

203590 <location>TM: O módulo não está pronto

Message value: %1
Drive object: All objects
Reaction: Infeed: OFF2 (NENHUM)
Servo: NENHUM (IASC/FREIODC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)
Vector: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)
Hla: OFF2 (NENHUM)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Cause: O respectivo Terminal Module não envia nenhum sinal de disponibilidade e nenhum dado cíclico válido.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Número de drive object do Terminal Module envolvido.
Remedy: - Verificar a alimentação de tensão de 24 V.
- Verificar a fiação DRIVE-CLiQ.
- Verificar se o tempo de amostragem do objeto de acionamento afetado é diferente de zero (p4099[0]).

205000 <location>Módulo de potência: Sobretemperatura do radiador, conversor

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Foi alcançado o limite de alarme de sobretemperatura no radiador do inversor. A reação é ajustada através do p0290.
Se a temperatura do radiador aumentar mais 5 K, então é ativada a falha F30004.
Remedy: Verificar o seguinte:
- A temperatura ambiente está dentro dos valores limites definidos?
- As condições de carga e o ciclo de carga foram projetados de acordo?
- A refrigeração falhou?

205001 <location>Módulo de potência: Sobretemperatura da camada de junção do chip

Message value: -
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Foi alcançado o limite de advertência de sobretemperatura do semicondutor de potência do inversor.
Nota:
- A reação é ajustada através do p0290.
- Se a temperatura da camada de junção aumentar mais 15 K, então será disparada a falha F30025.
Remedy: Verificar o seguinte:
- A temperatura ambiente está dentro dos valores limites definidos?
- As condições de carga e o ciclo de carga foram projetados de acordo?
- A refrigeração falhou?
- A freqüência de pulsos está muito alta?
See also: r0037, p0290

205001 <location>Módulo de potência: Sobretemperatura da camada de junção do chip

Message value: -
Drive object: VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Foi alcançado o limite de advertência de sobretemperatura do semicondutor de potência do inversor.
Nota:
- A reação é ajustada através do p0290.
- Se a temperatura da camada de junção aumentar mais 15 K, então será disparada a falha F30025.
Remedy: Verificar o seguinte:
- A temperatura ambiente está dentro da faixa de valores limites definidos?
- As condições de carga e o ciclo de carga foram projetados de acordo?
- A refrigeração falhou?
- A frequência de pulsos está muito alta?
Nota:
Se o aviso/alarme ocorrer após a redução do tempo de amostragem do controlador de corrente (p0115[0]) durante a identificação de dados do motor (medição em estado parado), recomenda-se executar esta identificação primeiro com o tempo de amostragem padrão e depois reconfigurar o tempo de amostragem.
See also: r0037, p0290

205002 <location>Módulo de potência: Sobretemperatura do ar de entrada

Message value: -
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Foi alcançado limite de alarme de sobretemperatura da entrada de ar. Para as unidades de potência refrigeradas a ar, o limiar é de 42 ºC (2 K). A ação de resposta é ajustada através do parâmetro p0290.

Se a temperatura da entrada de ar aumentar mais 13 k, então é ativada a falha F30035.

Remedy: Verificar o seguinte:

- A temperatura ambiente está dentro dos valores limites definidos?
- O ventilador falhou? Verificar o sentido de giro.

205003 <location>Unidade de Potência: Temperatura interna acima do limite.

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Foi alcançado limite de alarme de sobretemperatura interna.

Se a temperatura interna da unidade de potência aumentar mais 5 K, então é ativada a falha F30036.

Remedy: Verificar o seguinte:

- A temperatura ambiente está dentro dos valores limites definidos?
- O ventilador falhou? Verificar o sentido de giro.

205004 <location>Módulo de potência: Sobretemperatura do retificador

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O limite de alarme de sobretemperatura do retificador foi alcançado. A reação é ajustada através do p0290.

Se a temperatura do retificador aumentar mais 5 K, então é ativada a falha F30037.

Remedy: Verificar o seguinte:

- A temperatura ambiente está dentro dos valores limites definidos?
- As condições de carga e o ciclo de carga foram projetados de acordo?
- O ventilador falhou? Verificar o sentido de giro.
- Uma fase da rede falhou?
- Uma derivação do retificador de entrada está com defeito?

205005 <location>Sistema de refrigeração: Fluxo de líquido refrigerante muito pequeno

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Sistema de refrigeração: alarme - O fluxo não alcançou valor limite inferior

Remedy: - Verificar os sinais de resposta e a parametrização (p0260 ... p0267).

- Inspecionar a alimentação do líquido refrigerante.

205006 <location>Módulo de potência: Sobretemperatura do modelo térmico

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A diferença de temperatura entre o chip e o dissipador excedeu o valor máximo permitido. (Apenas para a unidade de potência blocksize).
Dependendo do parâmetro p0290, uma resposta de sobrecarga é iniciada.
See also: r0037

Remedy: Nenhum necessário.
O alarme some automaticamente quando o valor estiver abaixo do limite.
Nota:
Se o alarme não cessar automaticamente e a temperatura continuar a subir, isto pode resultar na falha F30024.
See also: p0290

205007 <location>Power Unit: Sobre temperatura no modelo térmico (chassi PU)

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A diferença de temperatura entre o chip e o dissipador excedeu o valor limite permitido (r0293) (apenas para unidade de potência chassis).
Dependendo do parâmetro p0290, uma resposta de sobrecarga é iniciada.
See also: r0037, r0293

Remedy: Nenhum necessário.
O alarme some automaticamente quando o valor estiver abaixo do limite.
See also: p0290

205050 <location>Ligação paralela: Habilitação de pulsos apesar do bloqueio de pulsos

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Vector: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Um módulo de potência acusa habilitação de pulsos, embora os pulsos estejam desabilitados.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Número do módulo de potência em questão.

Remedy: O módulo de potência está com defeito e deverá ser substituído.

205051 <location>Ligação paralela: Falta habilitação de pulsos no módulo de potência

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Vector: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Os pulsos não puderam ser habilitados em pelo menos um módulo de potência.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Número do módulo de potência em questão.

Remedy: - Confirmar as falhas pendentes do módulo de potência.
- Bloquear os pulsos do módulo de potência afetado (p7001).

205052 <location>Ligação paralela: Assimetria de corrente inadmissível

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: O desvio das diversas correntes dos módulos de potência excede o limite de advertência indicado em p7010.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
1: Fase U.
2: Fase V.
3: Fase W.
Remedy: - bloqueio dos pulsos da unidade de potência com falha (p7001).
- verifique os cabos de conexão. Mau contato pode causar picos de corrente.
- os reatores do motor não são simétricos ou apresentam falha e devem ser substituídos.
- os TCs devem ser calibrados ou substituídos.

205053 <location>Ligação paralela: Tensão DC-Link assimétrica inadmissível

Message value: -
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: O desvio dos valores medidos de tensão DC-Link excede o limite de alarme indicado no p7011.
Remedy: - Desabilitar os pulsos do módulo de potência defeituoso (p7001).
- Verificação dos cabos de conexão da tensão DC-Link.
- A medição da tensão DC-Link está com erro e deverá ser calibrada ou renovada.

205054 <location>Ligação paralela: Módulo de potência desativado

Message value: %1
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: No drive object em questão existem menos módulos de potência ligados em paralelo ativos do que na topologia nominal. A operação somente pode prosseguir com potência reduzida.
Remedy: Reativar os módulos de potência desativados, se necessário.
See also: p0125, p0895, p0897

205055 <location>Ligação paralela: Módulos de potência com códigos inadmissíveis

Message value: Parâmetro: %1
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840
Reaction: OFF2 (NENHUM)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: Os códigos dos módulos de potência não são permitidos.
Para ligações paralelas somente devem ser utilizados módulos de potência com dados de módulo de potência idênticos.
Possíveis causas:
- Os códigos dos módulos de potência não estão de acordo.
Para dispositivos tipo booksize também aplica-se o seguinte:
- Com os módulos de potência utilizados não será possível estabelecer uma ligação paralela.
- A quantidade de módulos de potência na ligação paralela é muito alta.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Parâmetro onde foi identificado o código inadmissível de módulo de potência.

Remedy: - Empregar módulos de potência de mesmo código.
Para dispositivos tipo booksize também aplica-se o seguinte:
- Utilizar módulos de potência que são permitidos para uma ligação paralela.
- Reduzir a quantidade de módulos de potência na ligação paralela.

205055 <location>Ligação paralela: Módulos de potência com códigos inadmissíveis

Message value: Parâmetro: %1
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF2 (NENHUM)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: Os códigos dos módulos de potência são incompatíveis entre si.
Valor de falha (r0949, interpretar decimal):
Parâmetro onde foi identificado o primeiro código diferente de módulo de potência.
Remedy: Empregar módulos de potência de mesmo código.
Para ligações paralelas somente devem ser utilizados módulos de potência com dados de módulo de potência idênticos.

205056 <location>Ligação paralela: Versões EEPROM de módulo de potência diferentes

Message value: Parâmetro: %1
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF2 (NENHUM)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: As versões EEPROM dos módulos de potência são incompatíveis entre si.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Parâmetro onde foi identificado o primeiro número de versão diferente de módulo de potência.
Remedy: Empregar módulos de potência de mesma versão de EEPROM.
Nota:
Para ligações paralelas somente devem ser usados módulos de potência com versões de EEPROM idênticas.

205057 <location>Ligação paralela: Versões de Firmware de módulo de potência diferentes

Message value: Parâmetro: %1
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF2 (NENHUM)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: As versões de Firmware dos módulos de potência ligados em paralelo são incompatíveis entre si.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Parâmetro onde foi identificado o primeiro número de versão diferente de módulo de potência.
Remedy: Empregar módulos de potência de mesma versão de Firmware.
Para ligações paralelas somente devem ser usados módulos de potência com versões de Firmware idênticas.

205058 <location>Ligação paralela: Versões de EEPROM de VSM diferentes

Message value: Parâmetro: %1
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: As versões EEPROM dos Voltage Sensing Modules (VSM) são incompatíveis entre si.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Parâmetro onde foi identificado o primeiro número de versão diferente de módulo de potência.

Remedy: Para ligações paralelas somente devem ser usados Voltage Sensing Modules (VSM) com versões EEPROM idênticas.

205059 <location>Ligação paralela: Versões de Firmware de VSM diferentes

Message value: Parâmetro: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: As versões de Firmware dos Voltage Sensing Modules (VSM) são incompatíveis entre si.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Parâmetro onde foi identificado o primeiro número de versão diferente de módulo de potência.

Remedy: Para ligações paralelas somente devem ser usados Voltage Sensing Modules (VSM) com versões de Firmware idênticas.

205060 <location>Ligação paralela: Versão de Firmware de módulo de potência incompatível

Message value: Parâmetro: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Para ligações paralelas dos módulos de potência é necessário um Firmware a partir da versão V02.30.01.00.

Remedy: Realizar o update do Firmware nos módulos de potência (a partir de V02.30.01.00).

205061 <location>Alimentação, contador de VSM

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: O número de Voltage Sensing Modules (VSM) ativos para a alimentação de drive object com módulos de potência tipo chassis não está correto.
Com A_Infeed também deve (mesmo em uma ligação paralela) ser atribuído um VSM ativo para cada módulo de potência ativo.
Com S_Infeed pelo menos um VSM ativo deverá estar atribuído ao drive object ativo.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Número de VSMs atribuídos atualmente ao drive object.

Remedy: Adaptar o número de Voltage Sensing Modules (VSM) ativos.

205064 <location>Conexão paralela: Erro de sincronização de pulso

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF2 (OFF1)
Vector: OFF2 (OFF1, OFF3)

Acknowledge: POWER ON (IMEDIATAMENTE)

Cause: A sincronização de pulso de pelo menos uma das unidades de energia conectado em paralelo está incorreta.

Remedy: Reinicie o sistema de drive.

205065 <location>Valores de medição de tensão não plausíveis

Message value: %1

Drive object: VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A medição de tensão não retorna nenhum valor razoável e, portanto, não será usada.
Valor de advertência (r2124, interpretar como binário):
Bit 1: Fase U
Bit 2: Fase V
Bit 3: Fase W

Remedy: Para desativar o alarme, deverão ser realizadas as seguintes parametrizações:
- Desativar a medição de tensão (p0247.0 = 0).
- Desativar a partida com motor girando mais medição de tensão (p0247.5 = 0) e desativar a partida rápida com motor girando (p1780.11 = 0).

205118 <location>O tempo de monitoramento de simultaneidade do contador de pré-carga excedeu

Message value: Causa do erro: %1, Informação adicional: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2 (NENHUM, OFF1)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: Um sinal de resposta para o contador de pré-carga (díodo ALM, SLM, BLM) ou o contador de rede (tiristor BLM) interconectado e o monitoramento de simultaneidade (p0255[4, 6]) ativado.
Após abertura ou fechamento do contador da conexão paralela, após um tempo de monitoramento decorrido, nem todos os contadores presumiram o mesmo estado.
Valor de falha (r0949, interpretar como binário):
Bit 0 = 1: erro de simultaneidade ao fechar os contadores.
Bit 1 = 1: erro de simultaneidade ao abrir os contadores.
Bit 16 = 1: contador PDS0 está fechado.
Bit 17 = 1: contador PDS1 está fechado.
Bit 18 = 1: contador PDS2 está fechado.
Bit 19 = 1: contador PDS3 está fechado.
Bit 20 = 1: contador PDS4 está fechado.
Bit 21 = 1: contador PDS5 está fechado.
Bit 22 = 1: contador PDS6 está fechado.
Bit 23 = 1: contador PDS7 está fechado.
Nota:
PDS: Conjutno de Dados da Unidade de Energia

Remedy: - verifique a configuração do tempo de monitoramento p0255[4, 6]).
- verifique a fiação do contador e a ativação.
- se necessário, substitua o contador.
See also: p0255

205119 <location>Tempo de monitoramento de simultaneidade do contador de derivação excedeu

Message value: Causa do erro: %1, Informação adicional: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2 (NENHUM, OFF1)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: Um sinal de resposta para o contador de derivação é interconectado e o monitoramento de simultaneidade (p0255[5, 7]) ativado.

Após a abertura ou fechamento do contator de conexão paralela, após um tempo de monitoramento transcorrido, nem todos os contados presumiram ter o mesmo estado.

Valor de falha (r0949, interpretar como binário):

Bit 0 = 1: erro de simultaneidade ao fechar os contadores.

Bit 1 = 1: erro de simultaneidade ao abrir os contadores.

Bit 16 = 1: contador PDS0 está fechado.

Bit 17 = 1: contador PDS1 está fechado.

Bit 18 = 1: contador PDS2 está fechado.

Bit 19 = 1: contador PDS3 está fechado.

Bit 20 = 1: contador PDS4 está fechado.

Bit 21 = 1: contador PDS5 está fechado.

Bit 22 = 1: contador PDS6 está fechado.

Bit 23 = 1: contador PDS7 está fechado.

Nota:

PDS: Conjunto de Dados da Unidade de Energia

Remedy: - Verificar o ajuste do tempo de monitoramento (p0255[5, 7]).

- Verificar a fiação e ativação do contator.

- Se necessário, substituir o contator.

See also: p0255

206000 <location>Alimentação: Pré-carga, tempo de monitoração expirou

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840

Reaction: OFF2 (OFF1)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Depois de ligar o contator de rede, o módulo de potência não sinaliza o estado READY dentro do tempo de monitoração (p0857).

Não foi possível ser concluída a pré-carga do DC-Link devido a um dos seguintes motivos:

1) Não existe nenhuma tensão de rede conectada.

2) O contator de rede/chave principal não foram fechados.

3) A tensão de rede está muito baixa.

4) A tensão de alimentação da linha está configurada incorretamente (p0210).

5) Os resistores de pré-carga estão superaquecidos, pois foram executadas muitas pré-cargas por unidade de tempo.

6) Os resistores de pré-carga estão superaquecidos, pois a capacitância do DC-Link é muito alta.

7) Os resistores de pré-carga estão superaquecidos, pois quando não há "pronto para operação" (r0863.0) do módulo de alimentação, a alimentação é obtida do DC link.

8) Os resistores de pré-carga estão superaquecidos, pois o contator da rede foi fechado durante a descarga rápida através do módulo de frenagem.

9) O DC link também tem uma falha de terra ou um curto-circuito.

10) O circuito de pré-carga está possivelmente com falhas (apenas para unidade de chassis).

See also: p0210, p0857

Remedy: Em geral:
- Verificar a tensão de alimentação nos terminais de conexão.
- Verificar a tensão de alimentação configurada (p0210).
- Verificar o tempo de monitoração e, se necessário, aumentar (p0857).
- Se necessário, observar as outras mensagens/sinais do módulo de potência (ex. F30027)
- O seguinte aplica-se à unidade Booksize: Aguarde (aproximadamente 8 minutos) até que os resistores de pré-carga tenham resfriado. A unidade de alimentação precisa ser desconectada da fonte para esta finalidade.

Para 5):
- Cuidadosamente observe a freqüência permissível de pré-carga (referir-se ao manual do equipamento apropriado).

Para 6)
- Verificar a capacitância total do DC link e se necessário, reduzir a capacitância máxima permitida correspondente ao CD link (referir-se ao manual do equipamento apropriado).

Para 7):
- Interconectar o sinal que indica que a unidade de alimentação está pronto para operação (r0863.0) na lógica de habilitação dos acionamentos conectados à este DC link.

Para 8):
- Verificar as conexões do contator de rede externo. O contator de rede deve ser aberto durante a carga rápida do DC link.

Para 9):
- Verificar o DC link quanto à falha de terra ou curto-circuito.

206010 <location>Alimentação: Falta módulo de potência EP 24 V em operação

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840

Reaction: OFF2 (OFF1)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: A habilitação de pulsos via terminal EP no Line Module (X21.3, X21.4) foi retirada durante a operação.

Nota:
EP: Enable Pulses (habilitação de pulsos)

Remedy:
- Não abrir o interruptor de rede durante a operação, mas somente com o bloqueio dos pulsos.
- Verificar a fiação do terminal EP (X21.3, X21.4) no Line Module e eliminar o contato frouxo.

206050 <location>Alimentação: Smart Mode não suportado

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: O módulo de potência não dá suporte ao modo de operação Smart-Mode.

Remedy:
- Ajuste do tempo de amostragem adequado de 250 µs <= p0115[0] <= 400 µs (p. ex. ao restabelecer as configurações de fábrica do p0112 e do p0115).
- Atualização do software e/ou hardware do módulo de potência para o Smart Mode. A disponibilidade da função Smart Mode é indicada no r0192.
- Para A_INF aplica-se: Desativar o Smart Mode com p3400.0 = 0 e ativar o controle de tensão com p3400.3 = 1. Para módulos de potência tipo Booksize devemos observar para que uma tensão de alimentação p0210 > 415 V seja possível somente no Smart Mode. Se também são permitidas tensões de DC-Link acima de 660 V na aplicação, então pode ser ativado o modo com controle de tensão através do p0280, p0210, p3400 e p3510. Observar as notas referentes ao p0210.

See also: r0192

206052 <location>Alimentação: A avaliação da temperatura do filtro não é suportada

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840

Reaction: OFF2 (NENHUM)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: A unidade de potência não suporta avaliação do filtro de temperatura.
Esta função (r0192.11) é solicitada quando é utilizada uma Active Interface Module como filtro de linha (p0220 = 41 ... 45).

Remedy: Atualização de firmware para módulo de potência versão antiga.
See also: r0192, p0220

206100 <location>Alimentação: Desligamento devido à subtensão de rede

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840

Reaction: OFF2 (OFF1)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: O valor filtrado (estacionário) da tensão de rede é mais baixo que o limite de falha (p0283).
Condição de falha: Ueff < p0283 * p0210
Valor de falha (r0949, vírgula flutuante):
Atual tensão de rede estacionária.
Nota:
A ocorrência dessa falha é adiada pelo tempo no p3492. Se a falha for eliminada durante este tempo de retardo, então não haver nenhum desligamento.
See also: p0283, p3492

Remedy: - Verificar a rede.
- Verificar a tensão de alimentação (p0210).
- Verificar o valor limite (p0283).

206105 <location>Alimentação: Subtensão de rede

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O valor filtrado (estacionário) da tensão de rede é menor que o limite de alarme (p0282).
Condição de alarme: Vrms < p0282 * p0210.
Valor de alarme (r2124, ponto flutuante).
Tensão de alimentação estacionária atual.
See also: p0282

Remedy: - Verificar a rede.
- Verificar a tensão de alimentação (p0210).
- Verificar limite de advertência (p0282).

206200 <location>Alimentação: Falha de uma ou mais fases de rede

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840

Reaction: OFF2 (OFF1)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: Falha de sobretensão em uma ou mais fases de alimentação de rede.

A falha pode ocorrer em dois estados operacionais:

1. Durante a fase de ligação da alimentação.

O ângulo da alimentação de rede medida difere da característica regular de um sistema trifásico - O PPL não pode ser sincronizado.

A falha ocorre imediatamente após a ligação quando, durante a operação com o Módulo de Detecção de Tensão (VSM), a atribuição de fases L1, L2, L3 no VSM difere da atribuição de fases na unidade de potência.

2. Enquanto a alimentação é operacional.

Após a detecção de uma redução de tensão ou de sobretensão (consulte o A06205) em uma ou mais fases, ocorreu uma falha dentro de 100 ms (consulte também outras mensagens relevantes). Geralmente, antes da mensagem de falha F06200 ser exibida, o alarme A06205 soa pelo menos uma vez, que pode fornecer valores e informações dos alarmes relativos às causas de falha de alimentação na rede.

Possíveis causas:

- Redução de tensão na rede ou falha de fase ou sobretensão com duração acima de 10 ms.
- Sobrecarga na carga com corrente de pico.
- Falta reator de rede.

Remedy: Verificar a rede e fusíveis.

Verificar a conexão e o tamanho do reator de linha.

Verificar e corrigir a atribuição de fases no VSM (X521 ou X522) e na unidade de potência.

Verificar a carga.

- Em caso de falha na operação, observar as mensagens de alarmes A6205 com seus valores.

See also: p3463

206205 <location>Alimentação: Falta de tensão em pelo menos uma fase de rede

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Detectado colapso de tensão ou sobretensão em uma ou mais fases de alimentação de rede durante operação.

Os pulsos continuam cancelados por um período mínimo de 8 ms. A mensagem de operação da alimentação em r0863.0 permanece e a desabilitação dos pulsos em razão da falha de fase é indicada no r3405.2 .

Alarme (r2124, causa de alarme codificado em Bits):

Bit 0: Desvio de ângulo de rede (Valor-limite p3463) em razão de uma falha de rede

Bit 2: Desvio de corrente ativa

Bit 3: Desvio de frequência de rede (Valores-limite: 115 % * p0284, 85 % * p0285)

Bit 4: Sobretensão de rede (Valor-limite 120 % * p0281 * p0210)

Bit 5: Subtensão de rede (Valor-limite 20% * p0210)

Bit 7: Falha de corrente de pico

Bit 8: Smart Mode sem VSM (p3400.5 = 0): Desvio de ângulo de rede

Bit 9: Smart Mode: Colapso da tensão DC-Link

Bit 10: Smart Mode: Correntes de linha não simétricas

Bit 11: Smart Mode: Falha de detecção de tensão de alimentação de rede

Bit14: Recarga da falha de corrente

Remedy: Normalmente procede-se da seguinte maneira quando aparece a mensagem do alarme:
- verifique a rede e fusíveis.
- verifique a qualidade e a capacidade de rede.
- verifique a carga.

Dependendo do valor do alarme r2124 aplica-se:
Bit 0 = 1: Ocorreu uma falha de rede ou ajuste incorreto do controlador. Para uma qualidade ruim de rede ou operações de comutação de alimentação de rede frequentes, se necessário, aumente o valor-limite p3463 até o valor do alarme não aparecer mais.
Bit 2 = 1: Ocorreu uma falha de rede ou ajuste incorreto do controlador. Verifique a configuração do controlador e a carga.
Bit 3 = 1: Ocorreu uma falha de rede. Para uma qualidade ruim de rede ou operações de comutação de alimentação de rede frequentes, se necessário, aumente os valores-limite p0284 e p0285 até o valor do alarme não aparecer mais.
Bit 4 = 1: Ocorreu uma interrupção de rede ou sobretensão de rede.
Bit 5 = 1: Ocorreu uma interrupção de rede ou subtensão de rede.
Bit 7 = 1: Desligamento de corrente de pico em razão de uma falha de rede ou sobrecarga. Verifique a carga.
Bit 8 = 1: Ocorreu uma falha de rede.
Bit 9 = 1: Subtensão de rede ou sobrecarga. Verifique a carga.
Bit 10 = 1: Rede interrompida em pelo menos uma fase da rede. Verifique os fusíveis.
Bit 11 = 1: Falha em pelo menos uma fase de rede. Verifique os fusíveis.
Bit 14 = 1: Sobrecarga ou falha de alimentação/fornecimento em pelo menos uma fase de rede. Verifique a carga. Verifique a alimentação de rede e fusíveis.
See also: r3405, p3463

206207 <location>Alimentação: Corrente da rede desbalanceada

Message value: -
Drive object: A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840
Reaction: OFF1 (NENHUM, OFF2)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Cause: Corrente assimétrica muito alta na fase da rede.
A causa mais provável é falha na fase da rede.
Remedy: Verificar a rede e fusíveis
Verificar a conexão e o tamanho do reator de linha.
Verificar o alarme prévio (A06205) com os valores de alarme.

206210 <location>Alimentação: Corrente total muito alta

Message value: %1
Drive object: A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840
Reaction: OFF2 (OFF1)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Cause: A soma filtrada das correntes por fases (i1 + i2 + i3) é maior que 4% da corrente máxima da unidade de potência (r0209).
Possíveis causas:
- O DC link tem uma falha de terra o que resulta em uma corrente total alta (r0069.6). A componente DC nas correntes de linha podem danificar/destruir a unidade de potência, reator de linha ou filtro de linha!
- A calibração do ponto zero na medição da corrente não pôde ser executada (p3491, A06602).
- Medição de corrente defeituosa na unidade de potência.

Valor da falha (r0949, ponto flutuante):
Soma filtrada das correntes por fases.
Remedy: Verificar o DC link quanto a resistência de terra baixa ou alta e se está presente, se necessário, eliminar o contato terra.
Aumentar o tempo de monitoramento da medição de offset de corrente (p3491).
Se necessário, substituir a unidade de potência.

206211 <location>Alimentação: A somatória das correntes é muito alta para ser admitida.

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: A soma filtrada das correntes por fase (i1 + i2 + i3) é inadmissivelmente alta. A corrente somada excedeu o valor limite parametrizado para o monitoramento de contato à terra (p0287).
Possíveis causas:
- Existe um contato à terra que gera uma corrente somada muito alta (r0069.6). A proporção direta nas correntes de rede pode danificar o módulo de potência, a indutância de comutação (reator) ou o filtro de rede!
- A calibração do ponto zero na medição de corrente não pôde ser executada (p3491, A06602).
- A medição de corrente no módulo de potência apresenta um defeito.
Valor de falha (r0949, ponto flutuante):
Soma filtrada das correntes por fase.

Remedy: - Verificar a rede quanto a um contato à terra e eliminar este contato, se necessário.
- Verificar o limite configurado para o monitoramento de contato à terra (p0287).
- Se necessário, substituir o módulo de potência.
See also: p0287

206211 <location>Alimentação: A somatória das correntes é muito alta para ser admitida.

Message value: %1

Drive object: VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: A soma dividida das correntes de fase (i1 + i2 + i3) é inadmissivelmente alta. A soma da corrente excedeu o limite parametrizado para o monitoramento da falha de aterramento (p0287).
Causas possíveis:
- há uma falha de aterramento que resulta em uma alta corrente de soma (r0069.6). O componente CD das correntes de rede podem danificar/destruir a unidade de energia, o reator, o filtro ou o motor!
- a medição de corrente na unidade de energia está com defeito.
Falha (r0949, ponto de flutuação):
Total dividido das correntes de fase.

Remedy: - Verificar a rede quanto a um contato à terra e eliminar este contato, se necessário.
- Verificar o limite configurado para o monitoramento de contato à terra (p0287).
- Se necessário, substituir o módulo de potência.
See also: p0287

206215 <location>Alimentação: Corrente total muito alta

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A soma filtrada das correntes por fases (i1 + i2 + i3) é maior que 3% da corrente máxima do módulo de potência (r0209).
Possíveis causas:
Existe uma falha de terra no DC link que resulta em uma corrente total muito alta (r0069.6). A componente DC na corrente de linha pode danificar/destruir o módulo de potência, o reator de linha ou o filtro de linha.
A calibração do ponto zero da medição da corrente não pôde ser executada (p3491, A06602).
Medição de corrente defeituosa no módulo de potência.
Valor do alarme (r2124, ponto flutuante):
Somatória total das correntes de fase.

Remedy: Verificar o DC link quanto a resistência de terra baixa ou alta e se está presente, se necessário, eliminar o contato terra.
Aumentar o tempo de monitoramento da medição de offset de corrente (p3491).
Se necessário, substituir a unidade de potência.

206250 <location>Alimentação: Capacitores do filtro de rede estão com defeito em pelo menos uma fase

Message value: %1
Drive object: A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Detectada alteração da capacitância do filtro de rede em pelo menos uma fase de rede.
As tensões e correntes de fase do filtro de rede medidas com um Voltage Sensing Module (VSM) indicam um desvio das capacitâncias de filtro quando comparado ao valor parametrizado no p0221.
Uma alteração ou um defeito dos capacitores do filtro de rede provoca um deslocamento das freqüências de ressonância e pode causar graves danos na instalação.
Valor de alarme (r2124, floating point):
A atual capacitância calculada em µF (arredondado para valor inteiro).
A 1ª casa decimal indica o número da fase (1, 2, 3) com desvio de capacitância.
Remedy: - Verificar o valor parametrizado da capacitância do filtro (p0221).
- Verificar a fiação correta do Voltage Sensing Module (VSM):
Nas entradas de 100 V/690 V do VSM deverão estar as tensões diferenciais u12 e u23, nas entradas de 10 V deverão estar as correntes de fase do filtro de rede através de um conversor corrente-tensão.
- Verificar os limites de alarme para o desvio máximo da capacitância do filtro (p3676).
- Verificar a normalização da medição de tensão de rede com o VSM (p3660).
- Verificar a normalização da medição de corrente de rede com o VSM (p3670).
- Verificar os capacitores do filtro de rede e, se necessário, substituir o filtro de rede.
See also: p0221, p3660, p3670, p3676

206255 <location>Alimentação: Valor limite de temperatura fora da faixa de medição

Message value: %1
Drive object: A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840
Reaction: NENHUM (OFF1, OFF2)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Cause: O valor de falha indica o número do VSM onde ocorre a falha:
0: Para tipo de sensor KTY p3665=2 o p3667/p3668 está fora da faixa de valores de 181°C até 300°C.
1: Para o tipo de sensor KTY p5465[0]=2 o p5467[0]/p3668[0] está fora da faixa de valores de 181°C até 300°C.
2: Para o tipo de sensor KTY p5465[1]=2 o p5467[1]/p3668[1] está fora da faixa de valores de 181°C até 300°C.
Remedy: Dependendo do valor de falha (número do VSM), aplica-se:
0: Para tipo de sensor KTY p3665=2, ajustar o p3667/p3668 dentro da faixa de valores de 181°C até 300°C.
1: Para o tipo de sensor KTY p5465[0]=2, ajustar o p5467[0]/p5468[0] dentro da faixa de valores de 181°C até 300°C.
2: Para o tipo de sensor KTY p5465[1]=2, ajustar o p5467[1]/p5468[1] dentro da faixa de valores de 181°C até 300°C.
See also: p0221, p3660, p3670, p3676

206260 <location>Alimentação: Temperatura no filtro de rede muito alta

Message value: -
Drive object: A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: A monitoração de temperatura no filtro de rede foi acionada.
Se a temperatura permanece muito alta durante todo o tempo de monitoração, será gerada a falha F06261.
Nota:
A monitoração de temperatura somente está disponível em um Active Interface Module.

Remedy: - Verificar se o tipo de filtro de linha ajustado em p0220[0] é compatível com o filtro atualmente conectado. Assegurar que o filtro de linha especificado para a alimentação começar a ser usado está conectado ou corrija os ajustes quanto ao tipo de filtro de linha no parâmetro p0220[0]

Monitoramento da temperatura é obrigatório para filtro de linha AIM (referência para p0220). Assegurar que a temperatura do filtro de linha está correta e conectado de forma confiável na entrada X21 da alimentação.

Reduzir a temperatura ambiente do filtro de linha.

Reduzir a carga na alimentação e no módulo do filtro.

Verificar a magnitude da tensão de rede.

O ventilador interno do módulo do filtro está com defeito. Substituir o ventilador se necessário.

O regulador de temperatura do módulo do filtro está com defeito. Substituir o módulo do filtro se necessário.

206261 <location>Alimentação: Temperatura no filtro de rede continuamente muito alta

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840

Reaction: OFF2 (OFF1)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Depois de ser acionada a monitoração de temperatura, a temperatura no filtro de rede foi continuamente excedida.

Nota:

A monitoração de temperatura somente está disponível em um Active Interface Module (AIM).

Remedy: - Verificar se o tipo de filtro de rede configurado no p0220[0] está de acordo com o filtro de rede conectado fisicamente. Garantir a conexão do filtro de rede especificado para o sistema de alimentação utilizado e corrigir a configuração do tipo de filtro de rede no p0220[0].

- O emprego do monitoramento de temperatura é imprescindível nos filtros de rede AIM (veja o p0220). - Garantir a conexão correta e segura do interruptor de temperatura no filtro de rede com a entrada X21 da alimentação.

- Reduzir a temperatura ambiente do filtro de rede.

- Reduzir a carga da alimentação e do filtro de rede.

- Verificar a intensidade da tensão de rede.

- O ventilador interno do filtro de rede apresenta um defeito. Substituir o ventilador, se necessário.

- O interruptor de temperatura do filtro de rede está com defeito. Substituir o filtro de rede, se necessário.

206262 <location>Alimentação: Regulador de temperatura no filtro de rede está aberto durante a ativação

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840

Reaction: OFF2 (OFF1)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: A temperatura no filtro de rede está muito alta durante a ativação da alimentação. A ativação é impedida.

Remedy: - Verificar se o tipo de filtro de rede configurado no p0220[0] está de acordo com o filtro de rede conectado fisicamente. Garantir a conexão do filtro de rede especificado para o sistema de alimentação utilizado e corrigir a configuração do tipo de filtro de rede no p0220[0].

- O emprego do monitoramento de temperatura é imprescindível nos filtros de rede AIM (veja o p0220). - Garantir a conexão correta e segura do interruptor de temperatura no filtro de rede com a entrada X21 da alimentação.

- A temperatura do filtro está muito alta. Deixar o filtro de rede resfriar.

- O ventilador interno do filtro de rede apresenta um defeito. Substituir o ventilador, se necessário.

- O interruptor de temperatura do filtro de rede está com defeito. Substituir o filtro de rede, se necessário.

206300 <location>Alimentação: Tensão de rede muito alta durante a ligação

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840

Reaction: OFF2 (NENHUM, OFF1)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: A RMS tensão de rede efetiva Vrms estava tão alta durante a ligação, que não foi possível nenhuma operação controlada sem exceder a tensão máxima permitida no DC-Link (p0280).
Condição de falha: Ueff * 1.5 > p0280.
Valor de falha (r0949, vírgula móvel):
Menor tensão DC-Link controlada possível com a atual tensão de rede existente.
See also: p0280

Remedy: - Verificar a tensão de rede.
- Verificar a tensão DC-Link e elevá-la (p0280) se necessário.
- Verificar a tensão de alimentação e comparar com a tensão de rede efetiva (p0210).
- Verificar se o módulo de potência foi projetado para a tensão de rede existente.
See also: p0210, p0280

206301 <location>Alimentação: Sobretensão da rede

Message value: Tensão de rede: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O valor filtrado rms (constante) da tensão de alimentação Vrms é maior que o nível de alarme (p0281).
Operação do alarme: Vrms > p0281 * p0210.
Valor do alarme (r2124, ponto flutuante):
Tensão de alimentação atual constante.
See also: p0281

Remedy: - Verificar a rede.
- Verificar a tensão de alimentação (p0210).
- Verificar limite de advertência (p0281).
See also: p0210, p0281

206310 <location>Alimentação: Tensão de alimentação (p0210) parametrizada incorretamente

Message value: Tensão de rede: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840

Reaction: NENHUM (OFF1, OFF2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: Após a conclusão da pré-carga, a tensão de alimentação foi calculada Vrms com base na tensão DC-Link medida. Esta tensão Vrms não está dentro da faixa de tolerância da tensão de rede.
Para a faixa de tolerância aplica-se: 85 % * p0210 < Vrms < 110 % * p0210.
Falha (r0949, ponto flutuante):
Tensão de alimentação de rede Vrms existente.
See also: p0210

Remedy: - Verificar a tensão de alimentação (p0210) e alterá-la se necessário.
- Verificar a tensão de rede.
See also: p0210

206310 <location>Tensão de alimentação (p0210) parametrizada incorretamente

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM (OFF1, OFF2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: Para unidades de acionamento AC/AC, a medição de tensão DC está fora da faixa de tolerância após o pré-carregamento foi completada.
O seguinte se aplica para a faixa de tolerância: 1.16 * p0210 < r0070 < 1.6 * p0210.
Nota:
A falha só pode ser confirmada quando o drive está desligado.
See also: p0210

Remedy: - Verificar a tensão de alimentação (p0210) e alterá-la se necessário.
- Verificar a tensão de rede.
See also: p0210

206311 <location>Alimentação: Falha de tensão de alimentação (p0210) parametrizada incorretamente

Message value: Tensão de rede: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840

Reaction: OFF2 (OFF1)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: O valor de tensão nominal de rede indicado no p0210 está fora do limite de tensão nominal do módulo de potência.
Após o pré-carregamento ser completado, a tensão atual da rede Ueff será calculada usando a tensão medida no DC link. Está tensão Ueff sem posição interior de limite de tolerância da tensão ajustada no p0210.
Para a seguinte faixa de tolerância estendida aplica-se: 75 % * p0210 < Ueff < 120 % * p0210.
Valor do alarme (r2124, vírgula móvel):
Tensão de rede Ueff existente.
See also: p0210

Remedy: - Verificar a tensão de alimentação (p0210) e alterá-la se necessário.
- Verificar a tensão de rede.
See also: p0210

206320 <location>Mestre/escravo: Controle não válido para 4 canais multiplexados.

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, R_INF

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Valores 0, 1, 2 e 3 são válidos para controle de 4 canais multiplexados via conector de entrada p3572.
Neste caso, um valor inválido foi identificado. Com um valor prévio o controle se torna efetivo.
Valor da falha (r0949, valor em decimal):
Valor inválido para controle multiplexado.
See also: p3572

Remedy: - Verificar a interconexão com a ativação do multiplexador (CI: p3572).
- Verificar o valor de sinal da fonte de sinais da interconexão BICO.
See also: p3572

206321 <location>Master/Slave: Ativação inválida no multiplexador de 6 canais

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, R_INF

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Na ativação do multiplexador de 6 canais através da entrada de conector p3577 foi constatado um valor inválido. São válidos os valores 0, 1, 2, 3, 4 e 5. A ativação permanece ativa com o valor anterior.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Valor inválido da ativação do multiplexador.
See also: p3577

Remedy: - Verificar a interconexão com a ativação do multiplexador (CI: p3577).
- Verificar o valor de sinal da fonte de sinais da interconexão BICO.

206350 <location>Alimentação: Freqüência de rede medida muito alta

Message value: Freqüência de rede: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A freqüência de rede f_rede presente é maior que o limite de alarme parametrizado (f_rede > p0211 * p0284).
O alarme pode aparecer em dois estados operacionais:
1. Durante a fase de ligar na unidade alimentação.
Conseqüência:
A sincronização da alimentação com a rede é cancelada e reiniciada.
2. Durante a operação da alimentação.
Conseqüência:
A alimentação ainda permanece em estado operacional, é dado o alarme A6350. Isto significa uma falha operacional grave.
Valor de alarme (r2124, ponto flutuante):
Freqüência atual determinada.
See also: p0284

Remedy: - Verificar a freqüência de rede (p0211) e alterá-la se necessário.
- Verificar limite de advertência (p0284).
- Verificar a conexão de rede.
- Verificar a qualidade de rede.
See also: p0211, p0284

206351 <location>Alimentação: Freqüência de rede medida muito baixa

Message value: Freqüência de rede: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A freqüência de rede f_rede presente é menor que o limite de alarme parametrizado (f_rede < p0211 * p0285).
O alarme pode aparecer em dois estados operacionais:
1. Durante a fase de ligar na unidade alimentação.
Conseqüência:
A sincronização da alimentação com a rede é cancelada e reiniciada.
2. Durante a operação da alimentação.
Conseqüência:
A alimentação ainda permanece em estado operacional, é dado o alarme A06351. Isto significa uma falha operacional grave.
Valor de alarme (r2124, ponto flutuante):
Atual freqüência determinada.
See also: p0285

Remedy: - Verificar a freqüência de rede (p0211) e alterá-la se necessário.
- Verificar limite de advertência (p0285).
- Verificar a conexão de rede.
- Verificar a qualidade de rede.
See also: p0211, p0285

206400 <location>Alimentação: Identificação de dados de rede selecionada/ativa

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Os dados de identificação da rede estão selecionados e ativos.
A indutância da rede e a capacitância do DC link serão medidos no próximo pulso de habilitação.
See also: p3410
Remedy: Nenhum necessário.
O aviso/alarme some automaticamente após a conclusão da medição.

206401 <location>Alimentação: Modo de teste/identificação de dado do transformador ativo/selecionado

Message value: %1
Drive object: A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Uma identificação dos dados de transformador ou uma operação de teste de transformador foi selecionada e está ativa.
Valor de falha (r2124, interpretar como decimal):
11: Foi selecionada a identificação 1 dos dados de transformador (determinação automática da indutância principal).
12: Foi selecionada a identificação 2 dos dados de transformador (determinação automática da defasagem de fases do transformador e da correção da amplificação).
13: Foi selecionada a identificação 3 dos dados de transformador (determinação da indutância de dispersão total do transformador durante uma identificação de dados de rede).
101: Foi selecionada a operação de teste 1.
102: Foi selecionada a operação de teste 2.
See also: p5480
Remedy: Nenhum necessário.
O aviso/alarme some automaticamente depois de expirada a identificação.

206500 <location>Alimentação: Sincronização de rede impossível

Message value: -
Drive object: A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840
Reaction: OFF2 (OFF1)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Cause: A sincronização de fase não é possível dentro do tempo de monitoração.
A alimentação foi resincronizada com a rede porque ela foi interrompida devido a frequência da rede determinada ser muito alta ou muito baixa.
Após 20 tentativas, a sincronização e consequentemente também a potência de operação foram interrompidas.
Remedy: - verifique e, se necessário, altere a frequência de rede (p0211).
- verifique o ajuste dos valores-limite (p0284, p0285).
- verifique a alimentação de rede.
- verifique os terminais de conexão.
No emprego de um Módulo de Detecção de Tensão (VSM):
- verifique a conexão da alimentação de rede nos terminais (X521, X522).
- verifique a ativação do VSM (p0145, p3400).
- verifique a qualidade da rede.
Nota:
Para unidades de potência de chassis, a disponibilidade de valores corretos de tensão VSM é um requisito imprescindível para a sincronização da rede.
See also: p0211, p0284, p0285

206502 <location>Alimentação: Não é possível atingir a sincronização da linha na magnetização do transformador

Message value: -
Drive object: A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Sincronização da linha não é possível dentro do tempo de monitoração (p5481[2]).
Remedy: - Verificar o ajuste do valor limite (p5485).
- Verificar o ajuste do tempo máximo (p5481[2]).
- Verificar a qualidade da linha de alimentação.
See also: p5481, p5485

206503 <location>Alimentação: início da linha preta sem êxito.

Message value: %1
Drive object: A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF
Reaction: OFF1 (NENHUM, OFF2)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Cause: O início das linhas pretas foi sem êxito.
Falha (r0949, representação decimall):
Estado de início da linha preta (corresponde à r5482).
Remedy: - Verifique as condições de início da linha preta.
- Verifique a parametrização de início da linha preta.
See also: p5581

206504 <location>Alimentação: sincronização de alimentação de rede isolada sem êxito.

Message value: %1
Drive object: A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF
Reaction: NENHUM (OFF1, OFF2)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Cause: A sincronização de alimentação de rede isolada foi sem êxito.
Valor de alarme (r2124, interpretar como decimal):
Estado (corresponde à r5482), a sincronização de alimentação de rede isolada permaneceu.
See also: r5482
Remedy: - Verifique as condições para a sincronização de alimentação de rede isolada.
- Verifique a parametrização da sincronização de alimentação de rede isolada.
See also: p5581

206505 <location>Alimentação: O limite de corrente foi excedido na magnetização do transformador

Message value: %1
Drive object: A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF
Reaction: OFF1 (OFF2)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Cause: O limite de corrente foi excedido durante a magnetização do transformador (p5494[1] * r0207).
Remedy: - Verificar o ajuste do limite de corrente (p5494[1]).
- Verificar o lado primário do transformador quanto a um curto-circuito.
See also: p5494

206601 <location>Alimentação: Medição offset de corrente cancelada

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Defeito da medição de corrente ou existência de uma corrente contínua durante a medição offset.
Valor de alarme(r2124, interpretar decimal):
1: Foi gerada uma corrente de fase muito alta durante a calibração offset da corrente.
2: O offset de corrente medido é maior que 3 % da corrente de inversão máxima permitida (p. ex. devido a uma falha à terra no DC-Link).
Remedy: Para valor de alarme = 1:
- Possível ajuda em caso de falta de contator de rede: Ativar a rede bem antes de OFF1 = 1.
Para valor de alarme = 2:
- Defeito da medição de corrente ou existência de uma corrente contínua durante a medição offset.
- Verificar o DC-Link quanto à contato terra.

206602 <location>Alimentação: Medição offset de corrente impossível

Message value: -
Drive object: A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Após um OFF1 = 1 não pôde ser executada nenhuma medição do offset de corrente antes de ativar o contator de rede dentro do tempo de monitoração (p3491). Os offsets de corrente são passados para 0.
See also: p3491
Remedy: - Verificar o DC-Link quanto à contato terra. Um contato terra pode danificar componentes.
- Verificar o ajuste do tempo de monitoração e aumentá-lo (p3491) se necessário. São necessários pelo menos 100 ms para a medição válida (p3491 > 100 ms).
Atenção:
Sem a medição válida, em determinadas circunstâncias, a qualidade do controle da tensão DC-Link poderá ser reduzida.
See also: p3491

206700 <location>Alimentação: Acionar contator de rede com carga

Message value: -
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840
Reaction: NENHUM (OFF2)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: O contator de rede da alimentação deverá ser acionado sob carga com um comando ON.
Remedy: - Não carregar DC-Link quando a alimentação não fornecer nenhuma mensagem de operação (r0863.0 = 1).
- Após o desligamento da alimentação, todos módulos de potência no DC-Link deverão ser desligados. Para isso deve--se interconectar corretamente a mensagem de operação da alimentação (r0863.0).

206800 <location>Alimentação: Foi alcançado o estado- estável para a tensão máxima do DC link

Message value: -
Drive object: A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: O valor nominal da tensão do link DC atingiu a tensão máxima contínua parametrizada no p0280.
A tensão do link DC é elevada pela reserva de profundidade de modulação do controlador devido às seguintes razões:
- reserva de profundidade de modulação é muito baixa (p3480).
- tensão da rede é muito alta.
- tensão de alimentação (p0210) parametrizada é muito baixa.
- valor nominal excessivamente alto para corrente reativa da rede.

Remedy: - verifique a parametrização da tensão da rede (p0210).
- verifique a rede sobre condições de sobretensão.
- reduza a reserva de profundidade de modulação (p3480).
- reduza o valor nominal de corrente reativa.
See also: p0210, p0280, p3480

206810 <location>Alimentação: Limite de advertência da tensão DC-Link

Message value: -
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: A tensão DC-Link baixou até abaixo do limite de advertência durante a operação. O limite de advertência resulta da soma do p0279 e do r0296.
As possíveis causas são:
- Colapso de tensão de rede ou outra falha de rede.
- Sobrecarga da alimentação.
- Para Active Line Module: O controlador foi parametrizado incorretamente.
See also: p0279, r0296
Remedy: - Verificar a tensão de rede e a qualidade da rede.
- Reduzir a tomada de potência, evitar mudanças bruscas de carga.
- Para Active Line Module: Corrigir a parametrização do controlador (p. ex. com uma identificação de rede automática (p3410 = 4, 5)).

206849 <location>Alimentação: Operação de curto-circuito ativa

Message value: -
Drive object: A_INF, A_INF_840, R_INF
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: O controle de sequência do controlador de histerese de corrente detectou um curto-circuito (r5452, r5522). O valor de tensão de rede (r5444[0], r5512[0]) encontra-se abaixo do limite de tensão de curto-circuito (p5459[2], p5529[2]) e o limite de corrente está ativo (r5402.3=1, r5502.3=1).
Nota:
O limite de corrente ativo resulta da sobrecorrente (p5453) parametrizada e da largura de histerese (p5454).
Remedy: - Verificar a parametrização do controlador de histere de corrente (p5453).
- Verificar os cabos de rede quanto a um curto-circuito.
See also: r5452, p5453

206850 <location>Alimentação: Curto-circuito prevaleceu por muito tempo

Message value: %1
Drive object: A_INF, A_INF_840, R_INF
Reaction: OFF2
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Cause: A duração máxima permitida (p5458[1], p5528[1]) para curto-circuito foi excedida. O curto-circuito não pode ser eliminado dentro deste tempo.
See also: p5509
Remedy: - Verificar parâmetros de tempo mínimo (p5458[1], p5528[1]).
- Verificar a alimentação e fusíveis.
See also: p5458, p5528

206851 <location>Alimentação: Monitoramento de rede de alimentação distribuída ativado

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, R_INF
Reaction: OFF2 (NENHUM)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Cause: O monitoramento de rede da alimentação de rede distribuída foi ativado.
Valor de alarme (r2124, interpretar como hexadecimal):
Corresponde à palavra de status (r5542).
Remedy: - verifique a alimentação de rede.
- Verifique a parametrização do monitoramento de rede (p5540 ... p5559).
See also: p5540, r5542

206855 <location>Alimentação: Monitoração de filtro de linha respondeu

Message value: %1
Drive object: A_INF, A_INF_840, R_INF, S_INF
Reaction: OFF2
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: Um valor limite no filtro de rede parametrizado no p3678 foi excedido ou ficou abaixo do mínimo.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
0: O valor limite de tensão do monitoramento de tensão alfa/beta ficou abaixo do mínimo (p3678[0]).
1: O valor limite de corrente foi excedido (p3678[1]).
2: O valor limite de tensão do monitoramento de tensão composta ficou abaixo do mínimo (p3678[0]).
See also: p3678, p3679
Remedy: - Verificar a parametrização do valor limite para monitoração de filtro (p3678]).
- Verificar filtro.
Para valor de falha = 0:
- Verificar a parametrização do tempo de suavização para monitoração de tensão (3679[0]).
Para valor de falha =1:
- Verificar a parametrização do tempo mínimo para monitoração de tensão (3679[1]).

206860 <location>Alimentação: Ativação do módulo de função não possível

Message value: -
Drive object: A_INF, A_INF_840, R_INF
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: A ativação do módulo de função não é possível. O módulo de potência utilizado não dispõe da propriedade "Unidade de controle com controle de limite de corrente" (r0192.19 ou r0192.30).
Para ver o módulo de função afetado, veja o código de falha r0949 (o valor do r0949 corresponde ao bit do parâmetro p0108).
r0949 = 7: Módulo de função "Suporte de rede dinâmico"
r0949 = 12: Módulo de função "Controle de estabilidade de rede"
See also: r0192, p5401
Remedy: - Verificar se o módulo de potência utilizado possui a propriedade "Unidade de controle com controle de limite de corrente" (p0192.19 ou r0192.30).
- Se necessário, substituir o módulo de potência em uso por um módulo de potência que possui a propriedade "Unidade de controle com controle de limite de corrente".

206900 <location>Braking Module: Falha (1 -> 0)

Message value: %1
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM

Cause: O Braking Module indica a falha (1 -> 0) via X21.4 (formato "booksize") ou terminal X21.5 (formato "chassis").
Este sinal é cabeado à entrada digital de sistema e interconectado correspondentemente pela entrada binector p3866[0...7].
Causas possíveis:
- Fiação do sinal ou interconexão BISO da fonte incorreta de sinal.
- Sobretemperatura
- Falta de alimentação de energia em aparelhos eletrônicos.
- Falha de aterramento/curto-circuito.
- Falha interna de componente.
See also: p3866

Remedy:
- verifique a entrada binector p3866[0...7] e a fiação do terminal X21.4 (formato "booksize") ou X21.5 (formato "chassis")
- reduza o número de desacelerações.
- verifique a alimentação de energia de 24V do componente.
- verifique por falha de aterramento ou curto-circuito.
- substitua o componente se necessário.

206901 <location>Braking Module: Pré-alarme Desativação I2t

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O formato Braking Module "Booksize" indica o "Pré-alarme Desativação I2t" pelo terminal X21.3.
Este sinal é cabeado à entrada digital de sistema e interconectado correspondentemente pela entrada do binector p3865[0...7].
Nota:
Esta função não tem suporte na forma construtiva "Chassis".

Remedy:
- Reduzir as desacelerações.
- Controlar a entrada de binector p3865[0...7] e a fiação vinda do terminal X21.3 do respectivo Braking Module.

206904 <location>Braking Module interno está bloqueado

Message value: %1

Drive object: B_INF, B_INF_840

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O Braking Module interno foi bloqueado através da entrada de binector p3680 = sinal 1.
Com o estado bloqueado não é possível dissipar nenhuma energia através da resistência de frenagem.
See also: p3680

Remedy: Desbloquear o Braking Module interno (BI: p3680 = sinal 0).

206905 <location>Alarme de desativação I2T do Braking Module interno

Message value: %1

Drive object: B_INF, B_INF_840

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O Braking Module interno emite um alarme devido ao valor I2t muito alto.
Foram alcançados 80 % do tempo de ligação máximo da resistência de frenagem.
Nota:
Esta mensagem também é indicada através do BO: p3685.
See also: r3685

Remedy: Reduzir o número de frenagens.

206906 <location>Braking Module interno com falha

Message value: %1

Drive object: B_INF, B_INF_840

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: O Braking Module interno emite um alarme devido a uma sobrecorrente ou valor I2t muito alto e por isso está bloqueado.
Nota:
Esta mensagem também é indicada através do BO: p3686.
Valor de falha (r0949, interpretar em Bits):
Bit 0 = 1: Excesso do I2t
Bit 1 = 1: Sobrecorrente
See also: r3686

Remedy: Reduzir o número de frenagens.

206907 <location>Braking Module interno com sobretemperatura

Message value: -

Drive object: B_INF, B_INF_840

Reaction: OFF2 (NENHUM, OFF1)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: O sensor de temperatura conectado à resistência de frenagem acusa sobretemperatura.
O Braking Module continua ativo. Se a sobretemperatura persistir por mais de 60s, aparecerá a falha F06908, e o Braking Module é desativado.
See also: r3687

Remedy: - Reduzir a temperatura no sensor.
- Verificar a conexão do sensor de temperatura.

206908 <location>Braking Module interno, desligamento por sobretemperatura

Message value: -

Drive object: B_INF, B_INF_840

Reaction: OFF2 (OFF1)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Braking Module foi desligado devido a sobretemperatura no sensor de temperatura do resistor de frenagem.
A sobretemperatura foi detectada pelo sendor por mais de 60s.
See also: r3688

Remedy: - Reduzir a temperatura no sensor.
- Verificar a conexão do sensor de temperatura.

206909 <location>Braking Module interno com falha Uce

Message value: %1

Drive object: B_INF, B_INF_840

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: No módulo de potência foi ativado o monitoramento da tensão de coletor-emissor (V_ce) do semicondutor de potência para controle do resistor de frenagem.
Possíveis causas:
- Curto-circuito nos terminais do resistor de frenagem.
- Semicondutor de potência defeituoso no controle do resistor de frenagem.
Nota:
Sob determinadas circunstâncias, este alarme é sinalizado quando não há nenhum resistor de frenagem conectado e a energia é recuperada no Braking Module.
See also: r3689

Remedy:
- Conectar o resistor de frenagem.
- Verificar a conexão do resistor de frenagem.
- Verificar o resistor de frenagem.
- Executar o POWER ON (desligar e ligar).
- Substituir o dispositivo.

206921 <location>Resistência de frenagem, simetria de fases

Message value: -
Drive object: VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause:
- As três resistências do atuador de freio não são simétricas.
- Oscilações da tensão DC-Link, que são causadas pelas cargas alternadas dos acionamentos conectados.

Remedy:
- verifique os cabos do alimentador para os resistores de frenagem.
- se necessário, aumente o valor da dissimetria de detecção (p1364).

See also: p1360, p1362, r1363, p1364

206922 <location>Resistência de frenagem, queda de fase

Message value: %1
Drive object: VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: Foi detectada uma falha de fase em uma das resistências de frenagem.
Falha (r0949, representação decimall):
11: Fase U
12: Fase V
13: Fase W
See also: p3235

Remedy: Verificar as alimentações das resistências de frenagem.
See also: p1360, p1362, r1363, p1364

207011 <location>Acionamento: Sobretemperatura do motor

Message value: %1
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI
Reaction: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: KTY84:
A temperatura do motor excedeu o limite de falha (p0605) ou o temporizador (p0606) expirou após o limite de alarme (p0604) ser excedido.
PTC, contato normalmente fechado bimetálico:
O limite de ativação de 1650 Ohm foi excedido (com SME p4600 ... p4603 ou com TM120 p4610 ... p4613 = 10, 30) ou o temporizador (p0606) expirou após o 1650 Ohm ser excedido (com SME p4600 ... p4603 ou com TM120 p4610 ... p4613 = 12, 32).
Modelo de temperatura do motor:
A temperatura calculada do motor está muito alta.
Possíveis causas:
- Motor sobrecarregado.
- A temperatura ambiente do motor é muito alta.
- PTC / contato normalmente fechado bimetálico: Ruptura de fio ou sensor não conectado.
- Modelo de temperatura do motor parametrizado incorretamente.
Histerese: 2K
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
1, 2, 3, 4:
Número do canal de temperatura que gera a mensagem (com SME/TM120 (p0601 = 10, 11)).
200:
Modelo de temperatura do motor 1 (I2t): Temperatura muito alta (p0615).
300:
Modelo de temperatura do motor 3: Mesmo depois de expirar o tempo de monitoramento, a temperatura continua mais alta que o limite de alarme (p5398).
301:
Modelo de temperatura do motor 3: A temperatura é muito alta (p5399) ou o modelo não foi parametrizado.
302:
Modelo de temperatura do motor 3: A temperatura do encoder está fora da faixa válida.
See also: p0351, p0604, p0605, p0606, p0612, p0613, p0617, p0618, p0619, p0625, p0626, p0627, p0628

Remedy: - Reduza a carga do motor.
- verifique a temperatura ambiente e a ventilação do motor.
- verifique a fiação e a conexão do sensor de temperatura.
- verifique os limites de monitoramento.
- verifique o tipo de encoder (p0404).
- verifique o tipo de motor (p0300, p0301).
- verifique a ativação do modelo de temperatura do motor (p0612).
- verifique os parâmetros do modelo de temperatura do motor.
- verifique o encoder (p0404).
See also: p0351, p0604, p0605, p0606, p0612, p0617, p0618, p0619, p0625, p0626, p0627, p0628, r5397

207011 <location>Acionamento: Sobretemperatura do motor

Message value: %1
Drive object: VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: KTY ou nenhum sensor:
A temperatura medida do motor ou a temperatura do modelo excedeu o limite de falha (p0605) ou o temporizador (p0606) expirou após o limite de alarme (p0604).
A resposta parametrizada em p0610 foi ativada.
PTC ou contato bimetálico NC:
O limite de resposta de 1650 Ohm foi excedido ou o contato NC foi aberto e o temporizador (p0606) expirou. A resposta parametrizada em p0610 foi ativada.
Possíveis causas:
- motor sobrecarregado.
- temperatura ambiente do motor muito alta.
- PTC / contato bimetálico NC: Ruptura de fio ou sensor desconectado.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
200:
O modelo de temperatura motor 1 (I2t) sinaliza uma sobretemperatura (p0612.0 = 1, p0611 > 0, p0615 alcançado).
Número do canal de temperatura que gera a mensagem (com SME/TM120 (p0601 = 10, 11)).
See also: p0351, p0604, p0605, p0606, p0612, p0613, p0617, p0618, p0619, p0625, p0626, p0627, p0628

Remedy: - Reduzir a carga do motor.
- Verificar a temperatura ambiente e a ventilação do motor.
- Verificar a fiação e a conexão do PTC ou conector bimetálico NC.
See also: p0351, p0604, p0605, p0606, p0612, p0617, p0618, p0619, p0625, p0626, p0627, p0628

207012 <location>Drive: modelo de temperatura de motor 1/3 sobretemperatura

Message value: %1
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Uma violação do limite de alarme foi detectada pelo modelo de temperatura do motor 1/3.
Histerese:2K.
Valor de alarme (r2124, interpretar como decimal):
200:
Modelo de temperatura do motor 1 (I2t): Temperatura muito alta (p0605).
300:
Modelo de temperatura do motor 3: Temperatura muito alta (p5398).
See also: r0034, p0351, p0605, p0611, p0612, p0613

Remedy: - verifique a carga do motor e se necessário, reduza-a.
- verifique a temperatura ambiente do motor.
- verifique a ativação do modelo da temperatura de motor (p0612).
Modelo de temperatura do motor 1 (I2t):
- verifique o tempo térmico constante (p0611).
- verifique o limite de alarme (p0605).
Modelo de temperatura de motor 3:
- verifique o tipo de motor.
- verifique o limite de alarme (p5398).
- verifique os parâmetros de modelo (p5350 e o seguinte).
See also: r0034, p0351, p0605, p0611, p0612, r5397

207013 <location>Drive: Falha na configuração do modelo de temperatura do motor

Message value: %1
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Ocorreu uma falha na configuração do modelo de temperatura do motor.
Falha (r0949, representação decimall):
300:
Modelo de temperatura de motor 3: O sensor não fornece a temperatura necessária para o modelo térmico.
301:
Modelo de temperatura de motor 3: Tipo de sensor desconhecido.
302:
Modelo de temperatuar de motor 3: Pelo menos outro modelo de temperatura foi simultaneamente ativado.
303:
Modelo de temperatura de motor desconhecido na versão atual do firmware.
See also: p0300, p0301, p0404, p0612

Remedy: - verifique o tipo de encoder.
- verifique o tipo de motor.
- verifique a ativação do modelo de temperatura do motor (p0612).
- verifique os parâmetros do modelo de temperatura do motor (p5350 e seguinte).
See also: p0300, p0301, p0404, p0612

207014 <location>Drive: Alarme de configuração do modelo de temperatura do motor

Message value: %1
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Ocorreu uma falha na configuração do modelo de temperatura do motor.
Valor de falha (r2124, interpretar como decimal):
1:
Todos os modelos de temperatura do motor: não é possível salvar a temperatura do modelo
300:
Modelo de temperatura do motor 3: valor-limite para alarme (p5398) é maior do que o valor-limite para falha (p5399).
See also: p0610, p5390, p5391

Remedy: - ajuste a resposta da sobretemperatura do motor para "Alame e falha, nenhuma redução de I_max" (p0610 = 2).
- verifique e corrija os valores-limite (p5398, p5399).
See also: p0610, p5390, p5391

207014 <location>Drive: Alarme de configuração do modelo de temperatura do motor

Message value: %1
Drive object: VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Ocorreu uma falha na configuração do modelo de temperatura do motor.
Valor de falha (r2124, interpretar como decimal):
1:
Todos os modelos de temperatura do motor: não é possível salvar a temperatura do modelo
See also: p0610

Remedy: - ajuste a resposta da sobretemperatura do motor para "Alame e falha, nenhuma redução de I_max" (p0610 = 2).
See also: p0610

207015 <location>Acionamento: Sensor de temperatura do motor Alarme

Message value: %1
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Um erro foi detectado durante a avaliação do sensor de temperatura configurado em p0600 e p0601.
Com o alarme, o tempo em p0607 é iniciado. Se a falta ainda estiver presente depois deste tempo terminar, então o alarme F07016 aparecerá; Contudo, no mínimo, 50 ms antes do alarme A07015.
Possíveis causas:
- Fio com mau contato ou sensor não conectado (KTY: R > 1630 Ohm).
- Resistência medida muito baixa (PTC: R < 20 Ohm, KTY: R < 50 Ohm).
Valor do alarme (r2124, representação decimal).
- Se SME/TM120 está selecionado (pp0601 + 10, 11),
Este é o número do canal de temperatura que induziu a mensagem.

Remedy: - Verificar o sensor se está conectado corretamente.
- Verificar a parametrização (p0600, p0601).
See also: r0035, p0600, p0601, p0607

207016 <location>Acionamento: Sensor de temperatura do motor Falha

Message value: %1

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Um erro foi detectado durante a avaliação do sensor de temperatura configurado em p0600 e p0601.
Possíveis causas:
- Fio com mau contato ou sensor não conectado (KTY: R > 1630 Ohm).
- Resistência medida muito baixa (PTC: R < 20 Ohm, KTY: R < 50 Ohm).
Nota:
Se o alarme A07015 está presente, o tempo em p0607 é iniciado. Se a falha estiver presente depois deste tempo terminar, então a falha F07016 irá aparecer; contudo, no mínimo, 50 ms antes do alarme A07015.
Valor da valha (r0949, valor em decimal):
- Se SME/TM120 está selecionado (p0601 = 10, 11),
Este é o número do canal de temperatura que induziu a mensagem.
See also: p0607

Remedy: - Verificar se o sensor está conectado corretamente.
- Verificar a parametrização (p0600, p0601).
- Motores assíncronos: Desativar a falha do sensor de temperatura (p0607 = 0).
- Ao utilizar o TM120 e SMC/SME (p0601 = 10, 11), ajustar o mesmo tipo de sensor no acionamento (p4610 ... p4613) como no TM120.
See also: r0035, p0600, p0601, p0607

207017 <location>Limite de alarme de temperatura adicional excedido

Message value: %1

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A temperatura adicional excedeu o limite de alarme em p4102[0]
O tempo em p4103 também se iniciou com este alarme. A falha F07018 é apresentada se o alarme ainda estiver ativado após este tempo ter expirado.
- Sobretemperatura (r4105 > p4102[0]).
See also: p4100, p4102, p4103, r4105

Remedy: - Verificar se o sensor está conectado corretamente.
- Verificar a parametrização (p4100).

207018 <location>Limite de falha da temperatura adicional excedida

Message value: %1

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI

Reaction: OFF1 (ENCODER, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: O limite de falha excedeu a temperatura adicional em p4102[1]
Falha (r0949, representação decimall):
0: Sobretemperatura (r4105 > p4102[1] ou r4105 > p4102[0] para maior que o tempo em p4103).
1: Ruptura de fiação ou sensor não-conectado (KTY: R > 1630 Ohm). Resistência medida muito baixa (KTY: R < 50 Ohm).
See also: p4100, p4102, p4103, r4105

Remedy: - Verificar se o sensor está conectado corretamente.
- Verificar a parametrização (p4100).

207080 <location>Acionamento: Parâmetro de controle incorreto

Message value: Parâmetro: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: Os parâmetros do controle foram parametrizados incorretamente (p. ex. p0356 = L_dispersao = 0).
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
O valor de falha contém o respectivo número de parâmetro.
Os seguintes números de parâmetros aparecem como valores de falha somente para acionamentos vetoriais:
p0310, em motores síncronos: p0341, p0344, p0350, p0357
Os seguintes números de parâmetros aparecem como valores de falha somente para motores síncronos:
p0354, p0358, p0360
See also: p0310, p0311, p0341, p0344, p0350, p0354, p0356, p0357, p0358, p0360, p0400, p0404, p0408, p0640, p1082, r1082, p1300

Remedy: Alterar os parâmetros indicados no valor de falha (r0949) (p. ex. p0640 = limite de corrente > 0).
See also: p0311, p0341, p0344, p0350, p0354, p0356, p0358, p0360, p0400, p0404, p0408, p0640, p1082, r1082

207082 <location>Macro: Execução impossível

Message value: Causa da Falha: %1, informação adicional: %2, número preliminar do parâmetro: %3

Drive object: All objects

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: A macro não pode ser executada.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal)
ccccbbaa hex:
cccc = número de parâmetro preliminar, bb = informação suplementar, aa = causa da falha
Causas da falha de ativação de parâmetros:
19: Arquivo chamado não é válido para ativação de parâmetro
20: Arquivo chamado não é válido para o parâmetro 15.
21: Arquivo chamado não é válido para o parâmetro 700.
22: Arquivo chamado não é válido para o parâmetro 1000.
23: Arquivo chamado não é válido para o parâmetro 1500.
24: O tipo de dado de um TAG está incorreto (ex. Índice, número ou o Bit não é U16).
Causas da falha para ajustar parâmetros:
25: Nível de erro tem um valor indefinido.
26: Modo tem um valor indefinido.
27: O TAG Value foi definido como uma String e isto não é "DEFAULT".
31: Tipo de drive object especificado desconhecido.
32: Não foi possível encontrar um dispositivo para o número do drive object determinado.
34: Um parâmetro de disparo foi chamado de forma recursiva.
35: Não é permitida a gravação do parâmetro através de macro.
36: O teste de descrição do parâmetro falhou, parâmetro somente pode ser lido, não está presente, tipo de dado incorreto, faixa de valores ou atribuição incorreta.
37: Parâmetro de origem para uma interconexão BICO não pôde ser determinado.
38: Para um parâmetro não indexado (ou CDS dependente) foi definido um índice.
39: Nenhum índice foi definido para um parâmetro indexado.
41: Uma BitOperation somente é permitida para o parâmetro de formato DISPLAY_BIN.
42: Um valor diferente de 0 ou 1 foi definido para uma BitOperation.
43: A leitura de parâmetros que deve ser alterado pela BitOperation falhou.
51: O ajuste de fábrica para DEVICE somente pode ser executado no DEVICE.
61: A definição de um valor falhou.

Remedy: - Verificar o respectivo parâmetro.
- Verificar o arquivo da macro e a interconexão BICO.
See also: p0015, p0700, p1000, p1500

207083 <location>Macro: ACX-File não encontrado

Message value: Parâmetro: %1
Drive object: All objects
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: O ACX-File (macro) a ser executado não pôde ser encontrado no diretório correspondente.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Número de parâmetro com que foi iniciada a execução.
See also: p0015, p0700, p1000, p1500
Remedy: - Verificar se o arquivo foi salvo no diretório apropriado do cartão de memória.
Exemplo:
Se p0015 está configurado para 1501, então o arquivo ACX selecionado deve estar localizado no seguinte diretório:
... /PMACROS/DEVICE/P15/PM001501.ACX

207084 <location>Macro: Condição WaitUntil não atendida

Message value: Parâmetro: %1
Drive object: All objects
Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: A condição de espera configurada na macro não foi atendida em um determinado número de tentativas.
Valor da falha (r0949, valor em decimal):
Número de parâmetro com o qual definiu-se a condição.

Remedy: Verificar e corrigir a condição para o loop WaitUntil.

207085 <location>Acionamento: Controle dos parâmetros malha aberta/malha fechada alterados

Message value: Parâmetro: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: Parâmetros do controle de malha aberta/malha fechada foram alterados forçadamente.
Possíveis causas:
1. Os limites dinâmicos foram excedidos por causa de outros parâmetros.
2. Eles não podem ser aplicados por falta de propriedades do hardware detectado.
3. O valor é estimado por causa da falta da constante de tempo térmica.
4. O modelo de temperatura do motor 1 é ativado por causa da falta do disjuntor térmico do motor.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Número de parâmetro alterado.
340:
Os parâmetros de motor e de controle foram calculados automaticamente (p0340 = 1), pois o controle vetorial foi ativado posteriormente como configuração (r0108.2).
611:
A constante de tempo para o modelo térmico de motor 1 foi estimada.
612:
O modelo térmico de motor 1 foi ativado (p0612.0 = 1).
See also: p0640, p1082, r1082, p1300, p1800

Remedy: Nenhum necessário.
Não é necessária nenhuma alteração de parâmetro, pois os parâmetros já foram limitados adequadamente.

207086 <location>Comutação de unidades: Violação de limite de parâmetro através da alteração de valor de referência

Message value: Parâmetro: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Um parâmetro de referência foi modificado no sistema. Este resultou no fato que para os parâmetros envolvidos, o valor selecionado não pode ser gravado na notação de unidade.
Os valores dos parâmetros foram ajustados ao limite mínimo/máximo violado correspondente ou à configuração de fábrica.
Causas possíveis:
- o limite mínimo/máximo de estático ou aquele definido no aplicativo foi violado.
Falha (r0949, parâmetro):
Parâmetro de diagnóstico para exibir os parâmetros que não puderam ser calculados.
See also: p0304, p0305, p0310, p0596, p2000, p2001, p2002, p2003, r2004

Remedy: Verificar e, se necessário, corrigir o valor de parâmetro adaptado.
See also: r9450

207087 <location>Acionamento: Operação sem encoder impossível com a freqüência de pulsos ajustada

Message value: Parâmetro: %1

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: Com a freqüência de pulsos (p1800) ajustada não é possível executar uma operação sem encoder.
A operação sem encoder é ativado nas seguintes condições:
- A rotação de comutação para a operação sem encoder (p1404) é menor que a rotação máxima (p0322).
- Não foi configurado um tipo de controle com operação sem encoder (p1300).
- Falhas de encoder do motor geram uma reação de falha na operação sem encoder (p0491).
See also: p0491, p1300, p1404, p1800
Remedy: Aumentar a freqüência de pulsos (p1800).
Nota:
Na operação sem encoder a freqüência de pulsos deve ter pelo menos o valor equivalente à metade do ciclo de controle de corrente (1/p0115[0]).

207088 <location>Comutação de unidades: Violação do limite de parâmetro devido à mudança de unidades

Message value: Parâmetro: %1
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: Uma troca de unidades foi iniciada. Isso resultou em uma violação do limite de parâmetro
As possíveis causas para a violação de um limite de parâmetro são:
- Durante o arredondamento de um parâmetro com relação às casas decimalis, o limite estático mínimo ou máximo foi violado.
- Imprecisões no tipo de dado "Ponto Flutuante".
Nestes casos, quando o limite mínimo é violado, o valor do parâmetro é arredondado para cima e quando o limite máximo é violado o valor do parâmetro é arredondado para baixo.
Falha (r0949, representação decimall):
Parâmetro de diagnóstico r9451 para indicação todos os parâmetros cujos valores devem ser adaptados.
See also: p0100, p0349, p0505, p0595
Remedy: Verificar e, se necessário, corrigir os valores de parâmetro adaptados.
See also: r9451

207089 <location>Alteração de módulos: A ativação do módulo de função é bloqueada porque os módulos foram alterados.

Message value: -
Drive object: All objects
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Foi feita uma tentativa de se ativar um módulo de função. Isto não é permitido se os módulos já se encontram convertidas.
See also: p0100, p0349, p0505
Remedy: Retornar a(s) mudança(s) de unidades para ajustes de fábrica.

207090 <location>Acionamento: Limite superior menor que o limite inferior de torque

Message value: -
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI
Reaction: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: O limite superior de torque é menor que o limite inferior de torque.

Remedy: Se o parâmetro P1 é vinculado com p1522 e o parâmetro P2 com p1523, deve-se assegurar que o P1 >= P2.

207091 <location>Acionamento: dinâmica de controlador de corrente determinada inválida

Message value: %1
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: A identificação do circuito de controle de corrente fechado falhou.

Possíveis causas:
- controlador de corrente ajustado incorretamente
- PRBS Amplitude p5297 muito alta

Remedy: Repetir a medição com uma amplitude de excitação p5297 menor.
Se necessário, adaptar a amplificação do controlador de corrente.

207092 <location>Acionamento: O estimador de momento de inércia ainda não está pronto

Message value: %1
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: O estimador de momento de inércia ainda não possui nenhum valor válido.
O cálculo da aceleração não pode ser executado.
O estimador de momento de inércia está pronto se os valores de fricção (p1563, p1564) e o valor de momento de inércia (p1493) estiverem determinados (r1407.26 = 1).
Remedy: Repetir o procedimento, se o estimador de momento de inércia estiver pronto (r1407.26 = 1).

207093 <location>Acionamento: Erro no sinal de teste

Message value: %1
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI
Reaction: OFF3 (NENHUM, OFF1, OFF2)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
1: Não foi definido nenhum limite de curso. (p5308 = 0)
2: O estimador de momento de inércia não foi estabelecido no tempo parametrizado (p5309). (r1407.26)
3: O curso parametrizado (p5308) foi excedido.
4: Nenhum encoder de motor parametrizado.
See also: p5308, p5309
Remedy: Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
1: Definir limite de curso. (p5308)
2: Aumentar a duração (p5309) ou limite de curso (p5308).
3: Verificar o limite de curso. (p5308)
4: Empregar um encoder de motor.

207100 <location>Acionamento: Tempos de amostragem não podem ser zerados

Message value: Parâmetro: %1
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Ao resetar o parâmetro de acionamento (p0976) os tempos de amostragem p0111, p0112 e p0115 não poderão ser resetados.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Parâmetro cuja configuração evita o resetamento dos tempos de amostragem.
See also: r0110

Remedy: - Continuar com os tempos de amostragem configurados.
- Definir o ciclo básico p0110[0] antes do zeramento dos parâmetros de drive para o valor original.
See also: r0110

207110 <location>Acionamento: Tempos de amostragem e ciclo básico incompatíveis entre si

Message value: Parâmetro: %1

Drive object: All objects

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Os tempos de amostragem parametrizados são incompatíveis com o ciclo básico.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
O valor de falha indica o parâmetro responsável.
See also: r0110, r0111, p0115

Remedy: Definir os tempos de amostragem do controlador de corrente idênticos com o ciclo básico, p. ex. com a seleção do p0112. Aqui deve-se observar a seleção do ciclo básico em p0111.
Os tempos de amostragem em p0115 somente podem ser alterados manualmente na configuração "Avançada" (p0112) dos tempos de amostragem.
See also: r0110, r0111, p0112, p0115

207140 <location>Acionamento: O tempo de amostragem do controlador de corrente para fuso não é compatível

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O tempo de amostragem parametrizado do controlador de corrente para o fuso foi configurado com um valor muito alto.

Remedy: Configurar o tempo de amostragem igual ou menor que o valor que consta no r5034 (p0112, p0115).
See also: p0112, p0115, r5034

207200 <location>Acionamento: Comando mestre com comando ON

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O comando ON/OFF1 está presente neste momento (nenhum sinal 0).
O comando é controlado através da entrada de binector p0840 (atual CDS) ou da palavra de controle do Bit 0 pelo comando mestre.

Remedy: Passar o sinal para 0 (zero) através da entrada de binector p0840 (atual CDS) ou da palavra de controle do Bit 0 pelo comando mestre.

207220 <location>Acionamento: Falta o controle via PLC

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF1 (NENHUM, OFF2)
Servo: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Vector: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Falta o sinal "Controle via PLC" durante a operação.
- Interconexão da entrada de binector para "Controle via PLC" está incorreta (p0854).
- O comando sobreposto retirou o sinal "Controle via PLC".
- A transmissão de dados através do Bus de campo (Master/Acionamento) foi interrompida.

Remedy: - Verificar a interconexão da entrada de binector para "Controle via PLC" (p0854).
- Controlar o sinal "Controle via PLC" e ativá-lo se necessário.
- Verificar a transmissão de dados através do Bus de campo (Master/Acionamento).

Nota:
Se a retirada do "Controle via PLC" do acionamento deverá prosseguir, então a reação de falha deve ser parametrizada para NENHUM ou o tipo de mensagem deverá ser parametrizado como alarme.

207300 <location>Acionamento: Falta sinal de feedback do contator de rede

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2 (NENHUM)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: - O contator de rede não pôde ser fechado dentro do tempo do parâmetro p0861.
- O contator de rede não pôde ser aberto dentro do tempo do parâmetro p0861.
- O contator de rede desarmou durante a operação.
- O contator de rede está fechado, mesmo com o inversor desativado.

Remedy: - Verificar o ajuste do p0860.
- Verificar o lcircuito de resposta do contator de rede.
- Elevar o tempo de monitoração em p0861.

See also: p0860, p0861

207311 <location>Bypass do interruptor de motor

Message value: Causa da Falha: %1 bin

Drive object: VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Falha (r0949, representante binário por bits):
Bit 1: Falta de resposta de interruptor "fechado".
Bit 2: Falta de resposta de interruptor "aberto".
Bit 3: Resposta de interruptor muito lenta.
Após a ativação, espera-se pela resposta positiva. Se a resposta demorar mais do que o tempo predefinido, haverá um desligamento por falha.
Bit 6: O sinal de resposta do interruptor de Drive é inconsistente com o estado Bypass.
O interruptor de Drive está fechado durante a ativação ou durante o staging.
See also: p1260, r1261, p1266, p1267, p1269, p1274

Remedy: - Verificar a transmissão dos sinais de resposta.
- Verificar o interruptor.

207312 <location>Bypass LSS:

Message value: Causa da Falha: %1 bin

Drive object: VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Falha (r0949, representante binário por bits):
Bit 1: Falta de resposta de interruptor "fechado".
Bit 2: Falta de resposta de interruptor "aberto".
Bit 3: Resposta de interruptor muito lenta.
Após a ativação, espera-se pela resposta positiva. Se a resposta demorar mais do que o tempo predefinido, haverá um desligamento por falha.
Bit 6: O sinal de resposta do interruptor de rede inconsistente com o estado Bypass.
O interruptor de Drive está fechado durante a ativação ou durante o staging sem que o bypass tenha sido solicitado.
See also: p1260, r1261, p1266, p1267, p1269, p1274

Remedy: - Verificar a transmissão dos sinais de resposta.
- Verificar o interruptor.

207320 <location>Acionamento: Reinicialização automática cancelada

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: - O número pré-definido de tentativas de reinicialização (p1211) foi esgotado, pois durante o tempo de monitoração (p1213) as falhas não puderam ser quitadas. A cada nova tentativa de inicialização é decrementado (descontado) o número de tentativas de reinicialização (p1211).
- Nenhum comando ON ativo presente.
- O tempo de monitoração do módulo de potência expirou (p0857).
- Ao sair da colocação em funcionamento ou no final da identificação do motor ou da otimização do controlador de rotação, automaticamente é executada a reativação.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Remedy: - Aumentar o número de tentativas de reinicialização (p1211). O atual número de tentativas de inicialização é indicada no r1214.
- Aumentar o tempo de espera em p1212 e/ou o tempo de monitoração em p1213.
- Criar comando ON (p0840).
- Aumentar ou desativar o tempo de monitoração do módulo de potência (p0857).

207320 <location>Acionamento: Reinicialização automática cancelada

Message value: %1

Drive object: VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: - O número pré-definido de tentativas de reinicialização (p1211) foi esgotado, pois durante o tempo de monitoração (p1213) as falhas não puderam ser quitadas. A cada nova tentativa de inicialização é decrementado (descontado) o número de tentativas de reinicialização (p1211).
- Nenhum comando ON ativo presente.
- O tempo de monitoração do módulo de potência expirou (p0857).
- Ao sair da colocação em funcionamento ou no final da identificação do motor ou da otimização do controlador de rotação, automaticamente é executada a reativação.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Remedy: - Aumentar o número de tentativas de reinicialização (p1211). A quantidade atual de tentativas de partida é indicada no r1214.
- Aumentar o tempo de espera no p1212 e/ou o tempo de monitoramento no p1213.
- Criar o comando ON (p0840).
- Aumentar ou desativar o tempo de monitoramento do módulo de potência (p0857).
- Reduzir o tempo de espera para o resetamento do contador de partidas p1213[1], de modo que sejam registrados menos falhas no intervalo de tempo.

207321 <location>Acionamento: Reinicialização automática ativa

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O restart automático (WEA) está ativo. Com o retorno da rede e/ou eliminação das causas de falhas existentes, o acionamento é novamente ativado automaticamente. Os pulsos são liberados e o motor começa a girar.

Remedy: - Se necessário, bloquear a reinicialização automática (WEA) (p1210 = 0).
- Com a retirada do comando de ativação (BI: p0840), cancelar diretamente o processo de reinicialização.

207329 <location>Acionamento: Avaliador kT, característica kT(iq) ou compensação de tensão não está funcionando

Message value: %1

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Foi ativada uma função do módulo de função "Controle de torque ampliado" (r0108.1), mas a capacidade funcional (total) não foi estabelecida.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
1 .. .3: O avaliador kT está ativo (p1780.3 = 1) sem uma compensação ativa do erro de imagem de tensão no conversor. Com isso a precisão de torque fica extremamente restrita.
1: O erro de imagem de tensão do inversor "valor final" é 0 (p1952).
2: O erro de imagem de tensão do inversor "Offset de corrente" é 0 (p1953).
3: A compensação do erro de imagem de tensão está desativada (p1780.8 = 0).
4: O avaliador kT (p1780.3 = 1), a característica kT(iq) (p1780.9 = 1) ou a compensação do erro de imagem de tensão (p1780.8 = 1) foi ativada sem que o módulo de função "Controle de torque ampliado" fosse ativado (com o módulo de função ativado aplica-se: r0108.1 = 1).

Remedy: Para o valor de falha = 1, 2:
- Executar a identificação do erro de imagem de tensão no conversor (p1909.14 = 1, p1910 = 1).
- Configurar os parâmetros para compensação do erro de imagem de tensão no conversor (p1952, p1953).
Para o valor de falha = 3:
- Ativar a compensação do erro de imagem de tensão no conversor (p1780.8 = 1).
Para o valor de falha = 4:
- Ativar o módulo de função "Controle de torque ampliado" (r0108.1 = 1), ou desativar as respectivas funções (p1780.3 = 0, p1780.8 = 0, p1780.9 = 0).

207330 <location>Partida em movimento: Corrente de localização medida muito baixa

Message value: -

Drive object: VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2 (NENHUM, OFF1)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Durante a partida com motor girando detectou-se que a corrente de localização alcançada é muito baixa.
Possivelmente o motor não está conectado.

Remedy: Verificar os cabos de ligação do motor.

207331 <location>Partida em movimento: A função não é suportada

Message value: -
Drive object: VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: Uma ligação no motor girando não é possível. A função "Partida com o motor girando" não é suportada nos seguintes casos:
Motor síncrono de ímã permanente e externo (PEM, FEM): Operação com característica U/f.
Motor síncrono de ímã permanente (PEM): Operação sem encoder sem conexão de um Voltage Sensing Module (VSM).
Remedy: - Desselecionar a função "Partida em movimento" (p1200 = 0).
- Mudar o modo de operação de controle de alimentação/retorno (p1300).
- Conectar o Voltage Sensing Module (VSM) (medição de tensão).

207350 <location>Acionamento: Apalpador de medição parametrizado para saída digital

Message value: %1
Drive object: All objects
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: O probe está conectado à uma entrada/saída digital bidirecional e o terminal está configurado como saída.
Valor do alarme (r2124, representação decimal):
8: DI/DO 8 (X122.9/X132.1)
9: DI/DO 9 (X122.10/X132.2)
10: DI/DO 10 (X122.12/X132.3)
11: DI/DO 11 (X122.13/X132.4)
12: DI/DO 12 (X132.9)
13: DI/DO 13 (X132.10)
14: DI/DO 14 (X132.12)
15: DI/DO 15 (X132.13)
Para a designação do terminal:
A primeira designação é válida para CU320, a segunda para CU305.
Remedy: - Ajustar terminal como entrada (p0728).
- Desselecionar apalpador de medição (p0488, p0489, p0580).

207351 <location>Acionamento: Apalpador de medição parametrizado para saída digital

Message value: %1
Drive object: SERVO, SERVO_840
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: O apalpador de medição é conectado a uma entrada/saída digital direcional e o terminal é ajustado como saída.
Valor de alarme (r2124, interpretar como decimal):
0: DI/DO 0 descentralização (X3.2)
1: DI/DO 1 descentralização (X3.4)
Remedy: - ajuste o terminal como entrada (p4028).
- desmarque o apalpador (p0488, p0489).
See also: p0488, p0489, p4028

207354 <location>Drive: compensação de torque de dentadura impossível

Message value: Causa da Falha: %1, dados do drive: %2

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: A compensação de torque de dentadura é selecionada e não (totalmente) suportada.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
yyyyxxxx hex: yyyy = causa de falha, xxxx = grupo de dados do drive
yyyy = 1: A avaliação do encoder não suporta esta função.
yyyy = 2: O encoder não tem nenhuma informação absoluta.
yyyy = 3: O motor não tem encoder (p0187 = 99).
Remedy: Se necessário, desativar a compensação do torque de relutância (p5250 = 0).
Referente à causa da falha = 1:
Empregar um encoder absoluto ou uma avaliação de encoder dá suporte à função (r0459.13 = 1). Se necessário, atualizar o Firmware para uma versão mais recente (versão 04.50.30.01 ou mais recente).
Referente à causa da falha = 2:
Utilizar um encoder com informações absolutas (pista absoluta, marca zero claramente definida, resolver com um par de polos). A função pode ser testada enquanto não ocorrer nenhum resetamento do encoder após o aprendizado (erro de encoder, estacionamento, POWER ON). O uso contínuo não é recomendado.
Referente à causa da falha = 3:
Ativar a compensação do torque de relutância apenas na operação com encoder de motor.
See also: p5250, p5251

207400 <location>Acionamento: Controlador máximo de tensão DC-Link ativo

Message value: -
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: O controle de tensão do DC link foi ativado por causa do limite superior (p1244).
Um desvio do sistema pode ocorrer entre o valor nominal e a velocidade real.
See also: r0056, p1240
Remedy: Nenhum necessário.
Este alarme desaparecerá automaticamente depois que estiver abaixo do limite superior.
Caso contrário, adotar as seguintes medidas:
- Usar um Braking Module ou uma unidade de feedback regenerativo.
- Aumentar o tempo da rampa de descida (p1121, p1135).
- Desligar o controle de Vdc_max (p1240 = 0).

207400 <location>Acionamento: Controlador máximo de tensão DC-Link ativo

Message value: -
Drive object: VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: O controlador de tensão DC-Link foi ativado com a ultrapassagem do limite de ligação superior (r1242, r1282).
Os tempos de rampa de desaceleração são automaticamente elevados para manter a tensão DC-Link (r0070) dentro dos limites permitidos. Existe um desvio de controle entre rotação nominal e rotação real.
Quando o controlador de tensão DC-Link é desativado a saída do gerador de rampa passa para o valor de rotação real.
See also: r0056, p1240, p1280
Remedy: Se a ação do controlador não for desejada:
- Aumentar os tempos de tampa de desaceleração.
- Desativar o controlador Vdc_max (p1240 = 0 com controle vetorial, p1280 = 0 com controle V/f).
Para não alterar os tempos de rampa de desaceleração:
- Empregar o pulsador e a fonte de realimentação.

207401 <location>Acionamento: Controlador máximo de tensão DC-Link desativado

Message value: -

Drive object: VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O controlador Vdc_max não pode manter a tensão DC-Link (r0070) abaixo do valor limite (r1242, r1282) e por isso que ele foi desativado.
- A tensão de rede é permanentemente mais alta que a especificada para o módulo de potência.
- O motor é permanentemente condicionado em modo regenerativo como resultado de uma carga acionadora.

Remedy: - Verificar se a tensão de entrada está dentro da faixa permitida (aumentar eventualmente o p0210).
- Verificar se o ciclo de carga e os limites de carga estão dentro dos limites permitidos.

207402 <location>Acionamento: Controlador mínimo de tensão DC-Link ativo

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O controle de tensão do DC link foi ativado devido ao limite inferior (p1248).
Um desvio do sistema pode ocorrer entre o valor nominal e a velocidade real.
Uma possível causa pode ser, por exemplo, que o fornecimento de energia falou.
See also: r0056, p1240, p1248

Remedy: Não necessário.
Este alarme desaparecerá automaticamente após o nível inferior estiver aumentado.
Caso contrário, adotar as seguintes medidas:
- Verificar a rede de alimentação.
- Aumentar o tempo da rampa de subida (p1120).
- Desligar o controle de Vdc_min (p1240 = 0).

207402 <location>Acionamento: Controlador mínimo de tensão DC-Link ativo

Message value: -

Drive object: VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O controlador de tensão DC-Link foi ativado por não alcançar o limite de ligação inferior (r1246, r1286).
A energia cinemática do motor é usada para alimentar o DC-Link. Com isso o acionamento é desacelerado.
See also: r0056, p1240, p1280

Remedy: alarme com o retorno da rede alimentada.

207403 <location>Acionamento: Limite inferior de tensão DC-Link alcançado

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI

Reaction: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: A monitoração da tensão do DC link está ativa (p1240 = 5, 6) e o limite inferior de tensão do DC link (p1248) foi atingido no estado "Operação".

Remedy: - Verificar a tensão de rede.
- Verificar a alimentação.
- Reduzir o limite inferior de tensão DC-Link (p1248).
- Desativar o monitoramento da tensão DC-Link (p1240 = 0).

207403 <location>Acionamento: Limite inferior de tensão DC-Link alcançado

Message value: -

Drive object: VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: A monitoração da tensão DC-Link está ativa (p1240, p1280 = 5, 6) e o limite inferior de tensão DC-Link (r1246, r1286) foi alcançado em estado "Operação".

Remedy:
- Verificar a tensão de rede.
- Verificar a alimentação.
- Corrigir a tensão de conexão dos dispositivos (p0210) ou o nível de ligação (p1245, p1285).
- Desativar o monitoramento da tensão DC-Link (p1240, p1280 = 0).

207404 <location>Acionamento: Limite superior de tensão DC-Link alcançado

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI

Reaction: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: A monitoração da tensão do DC link está ativa (p1240 = 4, 6) e o limite superior de tensão do DC link (p1244) foi atingido no estado "Operação".

Remedy:
- Verificar a tensão de rede.
- Verificar a alimentação ou o Braking Module.
- Aumentar o limite superior de tensão DC-Link (p1244).
- Se necessário, desativar o monitoramento da tensão DC-Link (p1240 = 0).

207404 <location>Acionamento: Limite superior de tensão DC-Link alcançado

Message value: -

Drive object: VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause:
- o monitoramento de tensão DC-Link está ativado (p1240 , p1280 = 4, 6) e o limite superior de tensão DC-Link (r1242, r1282) foi alcançado no estado "Operação".
- o monitoramento da tensão de DC-Link p1284 foi respondido (somente com o controle U/f).

Remedy:
- Verificar a tensão de rede.
- Verificar a alimentação.
- Corrigir a tensão de alimentação dos dispositivos (p0210).
- Se necessário, desativar o monitoramento da tensão DC-Link (p1240, p1280 = 0).
- Adaptar o monitoramento da tensão DC-Link (p1284, apenas U/f).

207405 <location>Acionamento: Compensação cinética mínima de velocidade não alcançada

Message value: -

Drive object: VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Durante a compensação cinética a rotação mínima (p1257 e p1297 em acionamentos vetoriais com controle U/f) não foi alcançada sem que a rede retornasse.

Remedy: Verificar o limite de rotação para controlador Vdc_min (compensação cinemática) (p1257, p1297).

See also: p1257, p1297

207406 <location>Acionamento: Período máximo de compensação cinética excedido

Message value: -

Drive object: VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF3 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, STOP2)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: O tempo máximo de compensação (p1255 e p1295 em acionamentos vetoriais com controle U/f) foi excedido sem que a rede retornasse.
Remedy: Verificar o limite de tempo para controlador Vdc-min (compensação cinemática) (p1255, p1295).
See also: p1255, p1295

207407 <location>Drive: Redução VDC não permitida

Message value: -
Drive object: VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF2
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: Para as unidades de potência de chassis, a redução da tensão de linha (consulte r0212.0) é possível somente para o controle de malha fechada da tensão de conexão DC.
Remedy: - Ative o controle de tensão de conexão DC para o motor/gerador.
- desmarque a redução de tensão de linha (p0212.0 = 0).
See also: p0212

207409 <location>Aconamento: Controlador de limite de corrente do controle U/f está ativo

Message value: %1
Drive object: VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: O controlador de limite de corrente do controle U/f foi ativado porque o limite de corrente foi excedido.
Remedy: O aviso/alarme some automaticamente após uma das seguintes medidas:
- Aumentar o limite de corrente (p0640).
- Reduzir a carga.
- Retardar as rampas de aceleração para a rotação nominal.

207410 <location>Acionamento: Saída de controlador de corrente limitada

Message value: -
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI
Reaction: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: A condição "I_act = 0 e Uq_set_1 maior que 16 ms do seu limite" está presente e pode ser gerada pelo seguinte:
- Motor não conectado ou contator do motor aberto.
- DC link sem tensão.
- Motor Module defeituoso.
Remedy: - Conectar o motor ou verificar o contator do motor
- Verificar a tensão do DC link (r0070).
- Verificar o Motor Module.

207410 <location>Acionamento: Saída de controlador de corrente limitada

Message value: -
Drive object: VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: A condição "I_real = 0 e Uq_nom_1 maior que 16 ms em limitação" está presente e pode ter as seguintes causas:
- O motor não está conectado ou o contator do motor está aberto.
- Os dados do motor e a forma de ligação do motor (estrela/triângulo) são incompatíveis entre si.
- Nenhuma tensão DC-Link presente.
- O cabo de potência está com defeito.
- A função "Partida em movimento" não está ativada.

Remedy:
- Conectar o motor ou verificar o contator do motor.
- Verificar a parametrização do motor e a forma de ligação do motor (estrela/triângulo).
- Verificar a tensão DC-Link (r0070).
- Verificar o módulo de potência.
- Ativar a função "Partida em movimento" (p1200).

207411 <location>Acionamento: Saída de controle de fluxo limitada

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI

Reaction: OFF2 (NENHUM, OFF1)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: O setpoint de fluxo específico não pode ser alcançado, apesar da corrente de campo de ajuste máximo ser especificado (p1603).
- dados de motor incorretos.
- dados de motor e configuração de motor (star-delta) não correspondem.
- o limite de corrente foi ajustado muito baixo para o motor (p0640, p0323, p1603).
- motor de indução (sem encoder, malha aberta controlada) em limitação I2t.
- o Motor Module é muito baixo.

Remedy:
- Corrigir dados de motor.
- Verificar a forma de ligação do motor.
- Corrigir limites de corrente (p0640, p0323, p1603).
- Reduzir a carga do motor assíncrono.
- Se necessário, use um Motor Module maior.

207412 <location>Acionamento: Ângulo de comutação com falha (motor model)

Message value: %1

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: ENCODER (NENHUM, OFF2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Um ângulo incorreto de comutação foi detectado, o que pode resultar em um acoplamento positivo no controlador de velocidade.

Possíveis causas:

- A sequência de fase das fases de saída para o motor está incorreta (por exemplo, as fases são trocadas).
- o encoder do motor está ajustado incorretamente com relação à posição magnética.
- o encoder do motor está danificado.
- O angulo de comutação offset está configurado incorretamente (p0431).
- os dados para calcular do modelo do motor foram configurados incorretamente (p0356 (Indutância de dispersão do estator) e/ou p0350 (Resistência do estator) e/ou p0352 (Resistência do cabo).
- a velocidade de comutação para o modelo do motor está muito baixa (p1752). A função de monitoramento só se torna efetiva acima da velocidade de comutação.
- a identificação da posição do pólo poderia ter calculado um valor incorreto quando ativado (p1982 = 1).
- o sinal de velocidade do encoder do motor falhou.
- a malha de controle está instável em razão de uma parametrização incorreta.

Falha (r0949, valor em decimall):

SERVO:

0: A comparação da posição angular do pólo para o encoder e o modelo do motor resultou em um valor excessivamente alto (> 80º elétrico).

1: -

VECTOR:

0: A comparação da posição angular do pólo do encoder e do modelo do motor resultou em um valor excessivamente alto (> 45º elétricos).

1: A mudança no sinal de velocidade para o encoder do motor mudou para > p0492 dentro de um ciclo de controle de corrente.

Remedy:

- Verifique a sequência de fase para o motor e, se necessário, corrija (fiação, p1820).
- se a montagem do encoder for alterada, reajuste o encoder.
- substitua o encoder de motor com defeito.
- ajuste corretamente o offset angular de comutação (p0431). Se necessário, determine pelo p1990.
- corrija a resistência do estator do motor, a resistência do cabo e a indutância de dispersão do estator do motor (p0350, p0352, p0356).

Calcule a resistência do cabo a partir da secção de deslocamento e o comprimento, verifique a indutância e a resistência do estator com a ajuda da folha de dados do motor, meça a resistência do estator com um multímetro e, se necessário, execute novamente a identificação dos valores com a presente identificação de dados do motor (p1910).

- Aumente a velocidade de comutação para o modelo de motor (p1752). Com p1752 > p1082 (velocidade máxima) o monitoramento será completamente desativado.
- Com a identificação de posição polar (p1982 = 1) ativada, verifique a técnica para a identificação de posição polar (p1980) e force uma nova identificação de posição de pólo pela desativação e ativação (p1982 = 0 -> 1).

Nota:

No High Dynamic Motors (1FK7xxx-7xxx), se necessário, desative o monitoramento nas aplicações de elevada corrente.

207413 <location>Acionamento: Ângulo de comutação com falha (identificação de posição polar)

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: ENCODER (NENHUM, OFF2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Não foi detectado nenhum ângulo de comutação com falha, o que poderia provocar um acoplamento simultâneo no controlador de rotação.

Durante a identificação de posição de pólo (p1982 = 2):

- Foi identificada uma diferença de > 45 ° elétrica para o ângulo de encoder.

Para VECTOR durante o ajuste do encoder (p1990 = 2):

- Foi identificada uma diferença de > 6 ° elétrica para o ângulo de encoder.

Remedy: - Ajustar corretamente o offset angular de comutação (p0431).
- Após a substituição do encoder, reajustar o encoder do motor.
- Substituir o encoder de motor com defeito.
- Verificar a identificação da posição polar. Se a identificação de posição polar para este tipo de motor é inadequada, desativar o controle de plausibilidade (p1982 = 0).

207414 <location>Acionamento: Número de série de encoder alterado

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI

Reaction: ENCODER (NENHUM, OFF2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: O número de série do encoder de um motor síncrono foi alterado. Alteração somente é verificada em encoders com número de série (p. ex. encoder EnDat) e motores integrados (p. ex. p0300 = 401) ou motores externos (p0300 = 2).
Causa 1:
- O encoder foi substituído.
Causa 2:
- Nova colocação em funcionamento de um motor externo, integrado ou linear.
Causa 3:
- Foi substituído o motor com encoder instalado e ajustado.
Causa 4:
- Foi executado uma atualização de Firmware para uma versão que executa um teste do número de série do encoder.
Nota:
Com o controle de posição fechado da malha, o número de série é aceito no início do ajuste (p2507 = 2).
Quando o encoder for ajustado (p2507 = 3), o número de série é verificado para mudanças e, se necessário, o ajuste é reiniciado (p2507 = 1).
Proceda como segue para ocultar o monitoramento de número de série:
- ajuste os seguintes números de série para o Conjunto de Dados Encoder correspondente: p0441= FF, p0442 = 0, p0443 = 0, p0444 = 0, p0445 = 0.
- parametrize F07414 como uma mensagem tipo N (p2118, p2119).

Remedy: Para as causas 1, 2:
Executar o ajuste automático usando a rotina de identificação de posição do pólo. Reconhecer a falha. Iniciar a rotina de identificação de posição de pólo com p1990 = 1. Então verificar se a rotina de identificação de posição de pólo foi executada corretamente.
SERVO:
Se a técnica identificação de posição do pólo estiver selecionada em p1980, e se p0301 não contiver um tipo de motor ajustado de fábrica com o encoder, então o p1990 é ativado automaticamente.
ou
Ajuste através do p0431. Neste caso, o novo número de série é automaticamente incorporado.
ou
Realizar o ajuste mecânico do encoder. Incorporar o número de série com p0440 = 1.
Para as causas 3, 4:
Incorporar o novo número de série com p0440 = 1.

207415 <location>Acionamento: Transmissão do offset angular de comutação em andamento

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: SEM

Cause: O offset angular de comutação foi definido automaticamente com p1990 = 1.
Esta falha executa um cancelamento de pulsos que são necessários para o offset angular de comutação para o p0431.
See also: p1990

Remedy: A falha pode ser confirmada sem precisar de nenhuma medida adicional.

207416 <location>Acionamento: Configuração do controle de fluxo

Message value: Parâmetro: %1, Índice: %2, causa da falha: %3

Drive object: VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A configuração do controle de fluxo (p1401) indica contradições.
Valor de advertência (r2124, interpretar como hexadecimal):
ccbbaaaa hex
aaaa = Parâmetro
bb = Índice
cc = Causa do erro
cc = 01 hex = 1 dec:
Magnetização rápida (p1401.6) para partida suave (p1401.0).
cc = 02 hex = 2 dec:
Magnetização rápida (p1401.6) para controle do estabelecimento de fluxo (p1401.2).
cc = 03 hex = 3 dec:
Magnetização rápida (p1401.6) para identificação Rs após a reinicialização (p0621 = 2).

Remedy: Para a causa de erro = 1:
- Desativar a partida suave (p1401.0 = 0).
- Desativar a magnetização rápida (p1401.6 = 0).

Para a causa de erro = 2:
- Desativar o controle do estabelecimento de fluxo (p1401.2 = 0).
- Desativar a magnetização rápida (p1401.6 = 0).

Para a causa de erro = 3:
- Reparametrizar a identificação Rs (p0621 = 0, 1).
- Desativar a magnetização rápida (p1401.6 = 0).

207417 <location>Acionamento: A técnica de pulsos não é aceitável (modelo de motor)

Message value: %1

Drive object: VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2 (NENHUM)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: A interpretação da resposta dos pulsos de teste retornou valores com erro.
Falha (r0949, representação decimall):
0:
Durante a inicialização foi constatada uma configuração inadmissível da técnica de pulsos.
Possíveis causas:
- A técnica de pulsos estava selecionada durante a inicialização do sistema (p1750.5 = 1), mas os componentes do módulo de potência não suportam a sobreamostragem de corrente necessária (consulte o r0192.23). Consequentemente, o p1750.0 foi desativado automaticamente.

10:
A resposta de pulsos repetida não é plausível.
Possíveis causas:
- Configuração incorreta dos componentes do módulo de potência.
- Os componentes da unidade de potência estão com defeito.

20:
A resposta de pulsos é muito mais extensa do que o valor esperado com uma amplitude de pulsos predefinida.
Possíveis causas:
- Ocorreram fortes oscilações.
- O motor está em curto-circuito para frequências elevadas (filtro de saída).
- O motor está danificado.

Remedy: Para o valor de falha = 0:
Logo após a desativação automática da técnica de pulsos (p1750.5 = 0) resultam duas opções:
- Confirmação da falha e salvamento do parâmetro p1750.5 = 0 -> Abdicação da técnica de controle orientada por campo até o estado parado, e ao invés disso a transição para o modo controlado em pequenas rotações.
- Atualizar o Firmware do módulo de potência (pelo menos para V4.3) -> A técnica de controle orientada por campo até o estado parado agora está disponível.
Para o valor de falha = 10:
Com a seleção da técnica de pulsos ativada (p1750.5 = 1):
- Executar novamente um POWER ON (desligar e ligar) geral da Control Unit e do módulo de potência.
ou
- Executar uma reinicialização manual (p0009 = 30, p0976 = 2, 3).
Se isto não tiver nenhum sucesso: Substituir os componentes do módulo de potência.
Para o valor de falha = 20:
- Possivelmente os parâmetros do controlador foram alterados (configuração de fábrica, colocação em funcionamento).
- Não pode ser interligado nenhum filtro entre o motor e o conversor.
- Verificar o motor.

207419 <location>Acionamento: Adaptação de filtro de setpoint de corrente incorreta

Message value: %1
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI
Reaction: OFF1 (OFF2, OFF3)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: Ocorreu um erro durante a configuração ou ao usar a função "Adaptação de filtro de setpoint de corrente".
Valor de falha (r0949, interpretar como binário):
Bit 0: Ainda não foi realizada nenhuma atribuição a um filtro (p5281).
Bit 1: O filtro atribuído pertence a um módulo de função não ativado "Filtro de setpoint de corrente ampliado" (r0108.21).
Bit 2: O filtro atribuído possui um tipo ou uma característica que é inadequada à adaptação.
Bit 3: O filtro atribuído não está ativado (p1656 e/ou p5200).
Bit 4 ... 15: Ocorreu um erro interno.
Bit 16 ... 31: Número do conjunto de dados de acionamento com erro.
See also: p5280, p5281
Remedy: A mensagem sempre pode ser eliminada quando se desativa a adaptação (p5280 = 0, -1).
Se a adaptação deve permanecer ativa, então deve-se executar a ação corretiva com base no valor de falha.
Sobre o bit 0:
Realizar a atribuição de filtro (p5281).
Sobre o bit 1:
Ativar o módulo de função "Filtro de setpoint de corrente ampliado" (r0108.21).
Sobre o bit 2:
Configurar o tipo de filtro "Filtro geral de 2ª ordem" e configurar a característica de um filtro rejeita-faixa.
Sobre o bit 3:
Ativar o filtro (p1656 e/ou p5200).
Sobre o bit 4 ... 15:
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
- Atualizar o Firmware com a versão mais recente.
See also: p5280, p5281

207420 <location>Acionamento: Filtro de setpoint de corrente freqüência natural > freqüência shannon

Message value: %1
Drive object: A_INF, A_INF_840, R_INF
Reaction: NENHUM (OFF1, OFF2)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: Uma das frequências naturais de filtro é maior do que a frequência Shannon.
A frequência Shannon é calculada de acordo com a seguinte fórmula: 0.5 / p0115[0]
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Bit 3: Filter 4 (p1673, p1675)
Bit 16: Filtro 5 (p5202, p5204)
Bit 18: Filtro 7 (p5212, p5214)

Remedy: - Reduzir a freqüência natural de numerador ou denominador do respectivo filtro de setpoint de corrente.
- Reduzir o tempo de amostragem do controlador de corrente (p0115[0]).
- Desativar o respectivo filtro (p1656).

207420 <location>Acionamento: Filtro de setpoint de corrente freqüência natural > freqüência shannon

Message value: %1

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI

Reaction: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: Uma das frequências naturais de filtro é maior do que a frequência Shannon.
A frequência Shannon é calculada de acordo com a seguinte fórmula: 0.5 / p0115[0]
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Bit 0: Filtro 1 (p1658, p1660)
Bit 1: Filtro 2 (p1663, p1665)
Bit 2: Filtro 3 (p1668, p1670)
Bit 3: Filtro 4 (p1673, p1675)
Bit 8 ... 15: Número do grupo de dados (iniciando do zero)
Bit 16: Filtro 5 (p5202, p5204) - filtro estendido de setpoint de corrente (r0108.21)
Bit 17: Filtro 6 (p5207, p5209) - filtro estendido de setpoint de corrente (r0108.21)
Bit 18: Filtro 7 (p5212, p5214) - filtro estendido de setpoint de corrente (r0108.21)
Bit 19: Filtro 8 (p5217, p5219) - filtro estendido de setpoint de corrente (r0108.21)
Bit 20: Filtro 9 (p5222, p5224) - filtro estendido de setpoint de corrente (r0108.21)
Bit 21: Filtro 10 (p5227, p5229) - filtro estendido de setpoint de corrente (r0108.21)

Remedy: - Reduzir a freqüência natural de numerador ou denominador do respectivo filtro de setpoint de corrente.
- Reduzir o tempo de amostragem do controlador de corrente (p0115[0]).
- Desativar o respectivo filtro (p1656).

207421 <location>Acionamento: Filtro de velocidade de freqüência natural > freqüência de Shannon

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI

Reaction: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: Uma das frequências naturais do filtro é maior que a frequência Shannon.
A frequência Shannon é calculada pela seguinte fórmula: 0.5 / p0115[1]
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Bit 0: Filtro 1 (p1417, p1419)
Bit 1: Filtro 2 (p1423, p1425)
Bit 4: Filtro de valores reais (p1447, p1449)
Bit 8 ... 15: Número de grupo de dados (iniciado a partir do zero)

Remedy: - Reduzir a frequência natural de denominador ou de numerador do respectivo filtro de setpoint de rotação.
- Reduzir o tempo de amostragem do controlador de rotação (p0115[1]).
- Desativar o respectivo filtro (p1413, p1414).

207422 <location>Acionamento: Modelo de referência freqüência natural > freqüência shannon

Message value: -

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: A freqüência natural do filtro do elemento PT2 para o modelo de referência (p1433) é maior do que a freqüência shannon.
A freqüência shannon é calculada através da seguinte fórmula: 0.5 / p0115[1]

Remedy: - Reduzir a freqüência natural do elemento PT2 para o modelo de referência (p1433).
- Reduzir o tempo de amostragem do controlador de velocidade (p0115[1]).

207423 <location>Acionamento: Filtro APC freqüência natural > freqüência shannon

Message value: %1

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI

Reaction: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: Uma das freqüências naturais do filtro é maior que a freqüência shannon.
A freqüência shannon é calculada através da seguinte fórmula: 0.5 / (p0115[1] * x)
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Bit 0: Filtro 1.1 (p3711, p3713), x = 1
Bit 4: Filtro 2.1 (p3721, p3723), x = p3706
Bit 5: Filtro 2.2 (p3726, p3728), x = p3706
Bit 8: Filtro 3.1 (p3731, p3733), x = p3707
Bit 9: Filtro 3.2 (p3736, p3738), x = p3707
Bit 16 ... 32: Número de bloco de dados (iniciar com zero)

Remedy: - Reduzir a freqüência natural de denominador ou numerador do respectivo filtro.
- Diminuir tempo de amostragem do controlador de rotação (p0115[1]) ou a sub-amostragem (p3706, p3707).
- Desativar o respectivo filtro (p3704).

207424 <location>Acionamento: Condição inválida de operação para APC

Message value: Causa da Falha: %1 bin

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A função APC (Advanced Positioning Control) detectou uma condição inválida de operação.
Alarme (r2124, representante hexadecimall):
Bit 0 = 1:
O APC é operado sem encoder.
Bit 1 = 1:
Causas possíveis:
Existe uma falha no sistema de medição de carga para APC selecionado pelo p3701.
- O sistema de medição de carga selecionado com p3701 está em estado de parque (r0481[0...2].14).
A função APC está desabilitada.
Bit 2 = 1:
Causas possíveis:
Existe uma falha no sistema de medição de carga para APC selecionado pelo p3701.
- O sistema de medição de carga selecionado com p3701 está em estado de parque (r0481[0...2].14).
O desacoplamento de pulso está desabilitado, ou seja, a velocidade do sistema de medição de motor é utilizada como velocidade para controle de velocidade de motor de malha fechada.

Remedy: Para Bit 0:
Utilizar a função APC somente na operação com encoder.
Para Bit 1, 2:
Verificar o sistema de medição de carga.

207425 <location>Acionamento: APC tempo de monitoramento para limite de velocidade terminado

Message value: -
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI
Reaction: OFF1
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: O valor limite (p3778) para a rapidez/velocidade foi excedido por um longo tempo que ajustado no tempo de monitoramento (p3779).
Aviso:
APC: Advanced Positioning Control
Remedy: - Verificar o valor da medição.
- Verificar o valor de limite e tempo de monitoramento (p3778, p3779).

207426 <location>Valor atual do controlador de tecnologia limitado

Message value: %1
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: O valor real interligado através da entrada de conector p2264 para o controlador de tecnologia alcançou um limite.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
1: Limite superior alcançado.
2: Limite inferior alcançado.
Remedy: - adapte os limites ao nível de sinal (p2267, p2268).
- Verifique a normalização de valor atual (p0595, p0596).
- Desative a avaliação dos limites (p2252 bit 3).
See also: p0595, p0596, p2264, p2267, p2268

207428 <location>Erro de parametrização do controlador de tecnologia

Message value: %1
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: O controlador de tecnologia tem um erro de parametrização.
Valor de alarme (r2124, interpretar como decimal:)
1:
O limite superior de saída em p2291 é menor que o limite inferior de saída em p2292.
Remedy: Sobre o valor de alarme = 1:
Ajuste o limite de saída p2291 maior que em p2292.
See also: p2291, p2292

207429 <location>Acionamento: O DSC sem encoder não é possível

Message value: -
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI
Reaction: OFF2
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: A função DSC (Dynamic Servo Control) foi ativada, mesmo sem a presença de um encoder.
See also: p1191, p1192

Remedy: Verificar a configuração da seleção de encoder (p1192).
Nota:
Se nenhum encoder estiver presente e a entrada de conector p1191 (DSC amplificação do controlador de posição) estiver interconectada, então a entrada de conector deverá ter o sinal p1191 = 0.

207430 <location>Acionamento: Comutação de operação controlada por torque não é possível

Message value: -
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI
Reaction: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: Para a operação sem encoder não é possível realizar uma comutação para operação em malha fechada com torque controlado (BI: p1501).
Remedy: Não comutar para a operação controlada por torque.

207431 <location>Acionamento: Comutação de operação sem encoder não é possível

Message value: -
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI
Reaction: OFF2 (OFF1)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: Para a operação sem encoder não é possível realizar uma comutação na operação sem encoder (p1404).
Remedy: Não comutar para a operação sem encoder.

207432 <location>Acionamento: Motor sem proteção contra sobretensão

Message value: %1
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI
Reaction: OFF2 (OFF1)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: O motor pode gerar uma sobretensão em caso de falha na rotação máxima, o que pode danificar o sistema de acionamento.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Grupo de dados de acionamento (DDS) correspondente.

Remedy: Para a proteção contra sobretensão existem duas opções:

1. Limite a velocidade máxima (p1082) sem a necessidade de proteção adicional.

A velocidade máxima sem proteção é calculada da seguinte forma:

Motores síncronos rotativos: p1082 [1/min] <= 11.695 * r0297/p0316 [Nm/A]

Motores lineares: p1082 [m/min] <= 73.484 * r0297/p0316 [N/A]

Motores síncronos rotativos conectados ao conversor de alta frequência:

p1082 [rpm] <= 4.33165E9 * (-p0316 + raiz(p0316^2 + 4.86E-9 * (r0297 * r0313)^2 * (r0377 - p0233) [mH] * p0234 [µF]) / (r0297 * r0313^2 * (r0377 - p0233) [mH] * p0234 [µF])

Motor linear no conversor de alta frequência:

p1082 [m/min] <= 689.403 * p0315 * (root(p0316^2 * p0315^2 + 0.191865 * r0297^2 * (r0377 - p0233) [mH] * p0234 [µF]) / (r0297 * (r0377 - p0233) [mH] * p0234 [µF])

Motores assíncronos rotativos conectados ao conversor de alta frequência:

p1082 [rpm] <= máximo (2.11383E5 / (r0313 * raiz(r0377 [mH] + r0382 [mH]) * p0234 [µF])) ; 0.6364 * r0297 * p0311[rpm] / p0304)

2. Utilize um Módulo de Proteção contra Tensão (VPM) em conjunto com a função "Torque desativado com segurança" (p9601, p9801 - apenas para motores síncronos).

No emprego de um motor síncrono com VPM no conversor de alta frequência deve-se aplicar o seguinte:

p1082 [rpm] <= p0348 * (r0377 + p0233) / p0233

O VPM coloca o motor em curto-circuito em caso de falha. Visto que durante o curto-circuito deve haver um cancelamento de pulsos - isso significa que os terminais para a função "Torque desativado com segurança" (STO) deverão estar ligados (cabeados) com o VPM.

Com o emprego de um VPM, op0643 deve ser ajustado para 1.

3. Ative a proteção de tensão interna (p1231 = 3, somente para motores síncronos).

Ao fazê-la, as seguintes pré-condições de hardware devem ser preenchidas:

- A alimentação do grupo deve ter a recuperação de energia (Active Line Module, Smart Line Module) e a potência de recuperação de energia da alimentação não deve ser menor que o máximo utilizado na potência S1 do motor síncrono.
- Para a Control Unit e alimentação, um alimentação de energia 24V, diferente para Motor Module, deve ser utilizado com a proteção contra tensão ativada. A alimentação de energia 24V deste Modor Module deve ser a conexão DC com buffer feito (por exemplo, CSM).
- Um Módulo de Frenagem com um resistor de frenagem correspondentemente configurado deve estar disponível na conexão DC.
- O motor síncrono deve ter uma leitura de curto-circuito.

See also: p0643, p1231

207433 <location>Acionamento: Controle em malha fechada com encoder impossível devido encoder não estar desconectado

Message value: %1

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI

Reaction: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: A comutação para o controle em malha fechada com encoder não é possível, pois o encoder não foi desconectado (unparked).

Remedy: - Verificação se o Firmware do encoder oferece o suporte para a função "Estacionar" (r0481.6 = 1).

- Atualizar o Firmware.

Nota:

Em motores de estator longitudinal (p3870.0 = 1) aplica-se o seguinte:

É necessário que o encoder tenha desestacionado totalmente (r3875.0=1), antes de se comutar para o controle com encoder. O encoder é desestacionado através da entrada de binector p3876 = sinal 0/1 e permanece neste estado até o sinal 0.

207434 <location>Acionamento: Não é possível alterar a direção de rotação com os pulsos habilitados

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Um dado de acionamento selecionado foi ajustado - com habilitação de pulsos - o qual tem uma direção de rotação (p1821) parametrizada diferente.

É possível trocar a direção da rotação do motor usando p1821 quando os pulsos são inibidos.

Remedy: - Executar a comutação do bloco de dados de acionamento com bloqueio de pulsos.

- Assegurar que a comutação para um bloco de dados de acionamento não provoque nenhuma inversão sentido do motor (isto é, nestes blocos de dados de acionamento deverá aparecer o mesmo valor no p1821).

See also: p1821

207439 <location>Drive: Função não suportada

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2 (NENHUM)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Uma função selecionada não é suportada pelo módulo de potência.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):

1:

A função "Dinâmica de controlador de corrente mais alta" (p1810.11 = 1) foi selecionada, mas não é suportada pelo módulo de potência (r0192.27 = 0).

- O Firmware do módulo de potência tipo booksize está desatualizado.

- Foi utilizado um módulo de potência tipo blocksize.

2:

A função "Dinâmica de controlador de corrente mais alta" (p1810.11 = 1) foi selecionada, mas não é suportada pela tecnologia de segurança sem encoder (9506 = 1, 3).

3:

A função "Compensação da tensão DC-Link no módulo de potência" (p1810.1 = 1) foi selecionada, mas não é suportada pelo módulo de potência (r0192.28 = 0).

Remedy: Sobre o valor de falha = 1:

- Se necessário, atualize o firmware do módulo de potência tipo booksize para a versão mais recente (versão >= 4.4).

Nota:

Se o firmware já foi automaticamente atualizado, somente um POWER ON (desligar/ligar) é necessário.

- Utilize um módulo de potência tipo booksize (versão >= 4.4).

Sobre o valor de falha = 2:

- Se um encoder com detecção de valores reais da posição Safety estiver disponível (r0458[0...2].19 = 1), reparametrize a tecnologia Safety sem encoder (p9506 = 1, 3) para a tecnologia Safety com encoder (p9506 = 0).

Sobre o valor de falha = 1, 2:

- Desmarque a função "Dinâmica do controlador de corrente mais alta" (p1810.11 = 0) e, se necessário, ajuste o controlador de corrente, de velocidade e de posição novamente ou calcule (p0340 = 4).

Sobre o valor de falha = 3:

- Se necessário, atualize o firmware do módulo de potência tipo blocksize para a versão mais recente (versão >= 4.6).

See also: r0192, p1810, p9506

207440 <location>EPOS: O Jerk time será limitado

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O cálculo do jerk time Tr = MAX(p2572, p2573) / p2574 obteve um valor muito alto, já que o jerk time está internamente limitado a 1000 ms.

Nota:

O alarme também é dado quando a limitação de jerk ainda não está ativa.

Remedy: - Aumentar a limitação de aceleração (p2574).
- Reduzir a aceleração máxima e o retardamento máximo (p2572, p2573).
See also: p2572, p2573, p2574

207441 <location>LR: Salvar a posição de deslocamento do encoder absoluto ajustado

Message value: -
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Houve uma alteração no estado do ajuste do encoder absoluto.
Para a adoção permanente do offset de posição determinado (p2525) e do número do conjunto de dados de acionamento (p2733) deve-se salvar de modo não volátil (p0971, p0977).
Remedy: Nenhum necessário.
Este alarme desaparece automaticamente após o salvamento dos offsets.
See also: p2507, p2525

207442 <location>LR: Multiturn incompatível para a área Modulo

Message value: -
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF1 (OFF2, OFF3)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: A relação da resolução do Multiturn com a área Modulo (p2576) não é um número inteiro.
Isto provoca o reajuste, pois o valor de posição real não pode ser reproduzido depois desligar e ligar.
Remedy: Fazer com que a relação da resolução do Multiturn com a área Modulo seja um número inteiro.
A relação v é calculada da seguinte forma:
1. Encoder de motor sem rastreamento de posição
v = (p0421 * p2506 * p0433 * p2505) / (p0432 * p2504 * p2576)
2. Encoder do motor com rastreamento de posição para medição de engrenagem
v = (p0412 * p2506 * p2505) / (p2504 * p2576)
3. Encoder do motor com rastreamento de posição para engrenagem de carga
v = (p2721 * p2506 * p0433) / (p0432 * p2576)
4. Encoder do motor com rastreamento de posição para medição de engrenagem de carga.
v = (p2721 * p2506) / p2576
5. Encoder direto sem rastreamento de posição
v = (p0421 * p2506 * p0433) / (p0432 * p2576)
6. Encoder direto com rastreamento de posição para medição de engrenagem
v = (p0412 * p2506) / p2576
Nota:
Com o rastreamento de posição recomenda-se alterar o p0412 e o p2721.
See also: p0412, p0432, p0433, p2504, p2505, p2506, p2576, p2721

207443 <location>LR: Coordenada de ponto de referência não está na faixa permitida

Message value: %1
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF1 (OFF2, OFF3)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: A coordenada de ponto de referência recebida através da entrada de conector p2599 durante o ajuste do encoder está fora da meia faixa do encoder e não pode ser definida como a atual posição de eixo.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Valor máximo permitido para coordenada de ponto de referência.

Remedy: Ajustar a coordenada de ponto de referência menor que o valor especificado na Identificação de falha.
See also: p2598, p2599

207446 <location>Engrenagem de carga: Rastreamento de posição não pode ser resetado.

Message value: %1
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF1 (OFF2, OFF3)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: O rastreamento de posição não permite ser resetado.
Remedy: Reinicie o rastreamento de posição da seguinte forma:
- ative a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 4).
- reinicie a posição do rastreamento, posição (p2720.2 = 1).
- desative a colocação em funcionamento de encoder (p0010 = 0).
Em seguida a falha deve ser confirmada e, se necessário, reajuste o encoder absoluto (p2507).

207447 <location>Engrenagem de carga: Rastreamento de posição, excedido valor máximo atual

Message value: Número do Componente: %1, dados do encoder: %2, dados do drive: %3
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: Quando o rastreamento de posição para engrenagem de carga é configurado, o acionamento/encoder (encoder do motor) indentifica o valor atual máximo da posição absoluta possível (r2723) que pode não ser aumentado representada no interior 32bits.
Valor máximo: p0408 * p2721 * 2^p0419
Identificação de falha (r0949, interpretador hexadecimal):
ccbbaa hex
aa = dados de ajuste do encoder
bb = número do componente
cc = dados de ajuste de acionamento
See also: p0408, p0419, p2721
Remedy: - Reduzir a resolução fina (p0419).
- Reduzir a resolução Multiturn (p2721).
See also: p0419, p2721

207448 <location>Transmissão de carga: O acompanhamento de posição do eixo linear excedeu a faixa máxima

Message value: -
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: Infeed: NENHUM
Servo: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: Para um eixo linear/ não módulo, o encoder do motor atual (encoder 1) excedeu o limite máximo possível de deslocamento.
Para o eixo linear configurado, o máximo deslocamento é definido para ser 64x (+/- 32x) of p0421. Deveria ler no p2721 e valor em número de revoluções de carga.
Nota:
Aqui, só o encoder do motor atual tem os dados de acionamento ajustados monitorado. Os dados de acionamento atuais ajustados são exibidos em x = r0051 e o encoder do motor correspondente é especificado no p0187[x].

Remedy: A falha deve ser eliminada da seguinte forma:
- Ativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 4).
- Resetar a posição do rastreamento de posição (p2720.2 = 1).
- Desativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 0).

Em seguida a falha deve ser quitada e executado um ajuste do encoder absoluto.

207449 <location>Transmissão de carga: Acompanhamento de posição posição atual fora da janela de tolerância

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: NENHUM
Servo: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: O encoder do motor atual efetivo foi movimentado desligado por um percurso acima do ajustado na janela de tolerância. A relação entre a mecânica e o encoder pode não coincidir mais.
Nota:
Apenas o encoder do motor nos dados configurados de acionamentos efetivos atuais é monitorado. Os dados configurados de acionamento atual efetivo é exibido em x = r0051 e o encoder do motor correspondente é especificado em p0187[x].
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Desvio em relação à última posição do encoder dada em incrementos do valor absoluto após o redutor de medição, se existir. O sinal indica o sentido de deslocamento.
Nota:
O desvio encontrado também é indicado no r2724.
See also: p2722, r2724

Remedy: Resetar o rastreamento de posição da seguinte forma:
- Ativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 4).
- Resetar a posição do rastreamento de posição (p2720.2 = 1).
- Desativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 0).

Em seguida a falha deve ser quitada e, se necessário, ser executado um ajuste do encoder absoluto (p2507).
See also: p0010, p2507

207450 <location>LR: A monitoração de parada foi acionada

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF1 (OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Após o tempo de monitoramento parado (p2543) ter expirado, o drive deixou a janela parada (p2542).
- inversão de valor real da posição incorretamente ajustada (p0410).
- janela parada foi ajustada com tamanho muito pequena (p2542).
- tempo de monitoramento parado ajustado para muito baixo (p2543).
- amplificação de loop de posição muito baixo (p2538).
- amplificação de loop de posição muito alto (instabilidade/oscilação, p2538).
- sobrecarga mecânica.
- Cabo de conexão, conversor de motor/drive incorreto (falta fase, trocado).
- ao selecionar a identificação do motor, selecione o modo de rastreamento (BI: p2655[0] = 1 sinal).
- ao selecionar o gerador de função, selecione o modo de rastreamento (BI: p2655[0] = 1 sinal) e desative o controle de posição ((BI:p2550 = 0 sinal).

Remedy: Verificar e eliminar as causas.

207451 <location>LR: A monitoração de posicionamento foi acionada

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF1 (OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Após a execução do tempo de monitoração de posicionamento (p2545) o acionamento ainda não alcançou a janela de posicionamento (p2544).
- Janela de posicionamento parametrizada muito pequena (p2544).
- Tempo de monitoração de posicionamento parametrizado muito pequeno (p2545).
- Amplificação do circuito de posição muito baixa (p2538).
- Amplificação do circuito de posição muito alta (instabilidade/comportamento de oscilações, p2538).
- Travamento mecânico.

Remedy: Verificar e eliminar as causas.

207452 <location>LR: Erro de seguimento muito grande

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF1 (OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: A diferença entre o valor nominal e real de posição (erro de seguimento do modelo dinâmico, r2563) é maior que a tolerância (p2546).
- valores de torque e aceleração do drive excedidos.
- falha do sistema de medição de posição.
- sentido de regulagem de posição incorreto.
- travamento da parte mecânica.
- velocidade de deslocamento muito elevada ou diferenças de valor nominal de posição muito grandes.

Remedy: Verificar e eliminar as causas.

207453 <location>LR: Processamento de valor real de posição está com falha

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF1 (OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Durante o processamento do valor real de posição ocorreu uma falha.

Remedy: Controlar o encoder para o processamento do valor real de posição.
See also: p2502

207454 <location>LR: O processamento de valor real de posição não possui nenhum encoder válido

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Durante o processamento de valor real de posição ocorreu um dos seguintes problemas:
- Não foi atribuído nenhum encoder para o processamento de valor real de posição (p2502 = 0).
- Foi atribuído um encoder, mas sem bloco de dados de encoder (p0187 = 99 e p0188 = 99 e p0189 = 99).
- Foi atribuído um encoder e um bloco de dados de encoder, mas o bloco de dados não contém nenhum dado de encoder (p0400 = 0) ou os dados não são válidos (p. ex. p0408 = 0).

Remedy: Verificar os blocos de dados de acionamento e de encoder e a atribuição de encoders.
See also: p0187, p0188, p0189, p0400, p2502

207455 <location>EPOS: Velocidade máxima limitada

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A velocidade máxima (p2571) está muito elevada para um cálculo correto da correção do módulo.
Durante o tempo de amostragem para o posicionamento (p0115[5]) com a velocidade máxima pode recuar no máximo a metade do comprimento do módulo. Neste valor o p2571 foi limitado.

Remedy: - Reduzir a velocidade máxima (p2571).
- Aumentar o tempo de amostragem para o posicionamento (p0115[5]).

207456 <location>EPOS: Velocidade nominal limitada

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A atual velocidade nominal é maior do que a velocidade máxima parametrizada (p2571) e por isso que esta será limitada.

Remedy: - Verificar a velocidade nominal especificada.
- Reduzir o override de velocidade (CI: p2646).
- Elevar a velocidade máxima (p2571).
- Verificar o sinal de procura para velocidade limitada externamente (CI: p2594).

207457 <location>EPOS: Combinação inadmissível de sinais de entrada

Message value: %1

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Foi detectada uma combinação inadmissível de sinais de entrada definidos simultaneamente.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
0: Teclar 1 e teclar 2 (p2589, p2590).
1: Teclar 1 ou teclar 2 e indicação direta de setpoint/MDI (p2589, p2590, p2647).
2: Teclar 1 ou teclar 2 e partida de referenciamento (p2589, p2590, p2595).
3: Teclar 1 ou teclar 2 e ativar solicitação de deslocamento (p2589, p2590, p2631).
4: Indicação direta de setpoint/MDI e partida de referenciamento (p2647, p2595).
5: Indicação direta de setpoint/MDI e ativar solicitação de deslocamento (p2647, p2631).
6: Partida de referenciamento e ativar solicitação de deslocamento (p2595, p2631).

Remedy: Verificar e corrigir os respectivos sinais de entrada.

207458 <location>EPOS: Came de referência não encontrado

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF1 (OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Após a partida da aproximação do ponto zero, o eixo deslocou-se pelo curso máximo permitido para localizar o came de referência, sem encontrar o came de referência.

Remedy: - Verificar a entrada de binector "Came de referência" (BI: p2612).
- Verificar o curso máximo permitido até o came de referência (p2606).
- Com eixo sem came de referência, então defina p2607 = 0.
See also: p2606, p2607, p2612

207459 <location>EPOS: Nenhuma marca zero disponível

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF1 (OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Depois de sair do came de referência, o eixo deslocou-se pelo curso máximo permitido entre o came de referência e a marca zero, sem encontrar a marca zero.

Remedy: - Verificar o encoder em relação à marca zero.
- Verificar o curso máximo permitido entre o came de referência e a marca zero (p2609).
- Utilizar a marca zero do encoder (bloco de marcas zero) (p0495).
See also: p0495, p2609

207460 <location>EPOS: Fim de came de referência não encontrado

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF1 (OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Durante a aproximação do ponto de referência, o eixo alcançou o fim da área de deslocamento ao aproximar-se da marca zero, sem detectar um flanco na entrada do binector "Came de referência" (BI: p2612).
Área de deslocamento máxima: -2147483648 [LU] ... -2147483647 [LU]

Remedy: - Verificar a entrada de binector "Came de referência" (BI: p2612).
- Repetir a aproximação do ponto zero.
See also: p2612

207461 <location>EPOS: Ponto de referência não definido

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Não foi definido nenhum ponto de referência para a partida de um bloco de deslocamento / indicação direta de setpoint (r2684.11 = 0).

Remedy: Executar o referenciamento (aproximação do ponto de referência, referenciamento flutuante, definição de ponto de referência).

207462 <location>EPOS: O número de bloco de deslocamento selecionado não existe

Message value: %1

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Um bloco de deslocamento selecionado pela entrada de biconectores: p2625 ... p2630 foi iniciado pela entrada de biconectores: p2631 = margem 0/1 "Ativar tarefa de cruzamento".
- O número do bloco de cruzamento iniciado não está contido no p2616[0...n].
- O bloco de cruzamento iniciado está omitido.
Valor de alarme (r2124, interpretar como decimal):
Número do bloco de cruzamento selecionado e não disponível.

Remedy: - Corrigir o programa de deslocamento.
- Selecionar um número de bloco de deslocamento disponível.

207463 <location>EPOS: Troca externa de blocos não solicitada no bloco de deslocamento

Message value: %1

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Em um bloco de deslocamento com a transição de blocos CONTINUA_ALARME_EXTERNO não foi solicitada a troca externa de blocos.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Número do bloco de deslocamento.
Remedy: Eliminar a causa da desativação do flanco na entrada do binector (BI: p2632).

207464 <location>EPOS: O bloco de deslocamento é inconsistente

Message value: %1
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF1 (OFF2, OFF3)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: O bloco de deslocamento contém informações inválidas.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Número de bloco de deslocamento com informações inválidas.
Remedy: Verificar o bloco de deslocamento e, se necessário, observar os alarmes existentes.

207465 <location>EPOS: O bloco de deslocamento não possui nenhum bloco subseqüente

Message value: %1
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: No bloco de deslocamento não existe nenhum bloco subseqüente
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Número de bloco de deslocamento em que falta o bloco subseqüente.
Remedy: - Parametrizar este bloco de deslocamento com a condição de transição ENDE .
- Parametrizar a condição de transição ENDE em outros blocos de deslocamento de maior número de bloco e no último bloco.

207466 <location>EPOS: Número de bloco de deslocamento especificado várias vezes

Message value: %1
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: O mesmo número de bloco de deslocamento foi adotado várias vezes.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Número de bloco de deslocamento adotado várias vezes.
Remedy: Corrigir os blocos de deslocamento.

207467 <location>EPOS: O bloco de deslocamento possui parâmetro de solicitação inadmissível

Message value: %1
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: O parâmetro de solicitação no bloco de deslocamento contém um valor inadmissível.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Número de bloco de deslocamento com parâmetro de solicitação inadmissível.

Remedy: Corrigir o parâmetro de solicitação no bloco de deslocamento.

207468 <location>EPOS: O destino de salto do bloco de deslocamento não existe

Message value: %1
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Em um bloco de deslocamento foi programado um salto para um bloco que não existe.
Valor de advertência (r2124, interpretar decimal):
Número de bloco de deslocamento com o destino de salto que não existe.
Remedy: - Corrigir o bloco de deslocamento.
- Complementar o bloco de deslocamento faltante.

207469 <location>EPOS: Bloco de deslocamento < posição de destino < chave fim de curso de software negativo

Message value: %1
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: No bloco de deslocamento a posição absoluta de destino indicada está fora da área negativa delimitada pela chave fim de curso de software.
Valor de alame (r2124, interpretar decimal):
Número de bloco de deslocamento com a posição de destino não permitida.
Remedy: - Corrigir o bloco de deslocamento.
- Alterar o limite negativo da chave fim de curso de software (CI: p2578, p2580).

207470 <location>EPOS: Bloco de deslocamento > posição de destino > chave fim de curso de software positivo

Message value: %1
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: No bloco de deslocamento a posição absoluta de destino indicada está fora da área positiva delimitada pela chave fim de curso de software.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Número de bloco de deslocamento com a posição de destino não permitida.
Remedy: - Corrigir o bloco de deslocamento.
- Alterar o valor chave fim de curso de software (CI: p2579, p2581).

207471 <location>EPOS: Posição de destino do bloco de deslocamento fora da área módulo

Message value: %1
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: No bloco de deslocamento a posição de destino está fora da área Modulo.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Número de bloco de deslocamento com a posição de destino não permitida.
Remedy: - Corrigir a posição de destino no bloco de deslocamento.
- Alterar a área módulo (p2576).

207472 <location>EPOS: O bloco de deslocamento ABS_POS/ABS_NEG não é possível

Message value: %1

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: No bloco de deslocamento foi parametrizado o modo de posicionamento ABS_POS ou ABS_NEG com a correção Modulo não ativada.
Valor de advertência (r2124, representação decimal):
Número de bloco de deslocamento com o modo de posicionamento não permitido.

Remedy: Corrigir o bloco de deslocamento.

207473 <location>EPOS: Início da área de deslocamento aproximado

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Durante o deslocamento o eixo deslocou-se até o limite da área de deslocamento.

Remedy: Afastar em sentido positivo.

207474 <location>EPOS: Fim da área de deslocamento aproximado

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Durante o deslocamento o eixo deslocou-se até o limite da área de deslocamento.

Remedy: Afastar em sentido negativo.

207475 <location>EPOS: Posição de destino < Início da área de deslocamento

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF1 (OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: A posição de destino no deslocamento relativo está fora da área de deslocamento.

Remedy: Corrigir a posição de destino.

207476 <location>EPOS: Posição de destino < Fim da área de deslocamento

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF1 (OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: A posição de destino no deslocamento relativo está fora da área de deslocamento.

Remedy: Corrigir a posição de destino.

207477 <location>EPOS: Posição de destino < chave fim de curso de software negativo

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A posição de destino do atual deslocamento é menor que o mínimo limite da chave fim de curso de software.
Remedy: - Corrigir a posição de destino.
- Alterar o valor da chave fim de curso de software negativo (CI: p2578, p2580).
See also: p2578, p2580, p2582

207478 <location>EPOS: Posição de destino > chave fim de curso de software positivo

Message value: -
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: A posição de destino do atual deslocamento é maior que o limite positivo da chave fim de curso de software.
Remedy: - Corrigir a posição de destino.
- Alterar o valor da chave fim de curso de software positivo(CI: p2579, p2581).
See also: p2579, p2581, p2582

207479 <location>EPOS: Fim de curso de software negativo atingido

Message value: -
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: O eixo encontra-se na posição da chave fim de curso de software negativo. Um bloco de deslocamento ativo foi interrompido.
Remedy: - Corrigir a posição de destino.
- Alterar o valor da chave fim de curso de software negativo (CI: p2578, p2580).
See also: p2578, p2580, p2582

207480 <location>EPOS: Fim de curso de software positivo atingido

Message value: -
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: O eixo encontra-se na posição da chave fim de curso de software positivo. Um bloco de deslocamento ativo foi interrompido.
Remedy: - Corrigir a posição de destino.
- Alterar o valor da chave fim de curso de software positivo(CI: p2579, p2581).
See also: p2579, p2581, p2582

207481 <location>EPOS: Posição de eixo < chave fim de curso de software negativo

Message value: -
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF1 (OFF2, OFF3)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: A atual posição do eixo é menor que a posição do limite negativo da chave fim de curso de software.
Remedy: - Corrigir a posição de destino.
- Alterar o valor da chave fim de curso de software negativo (CI: p2578, p2580).
See also: p2578, p2580, p2582

207482 <location>EPOS: Posição de eixo > chave fim de curso de software positivo

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF1 (OFF2, OFF3)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: A atual posição do eixo é maior que a posição do limite positivo da chave fim de curso de software.
Remedy: - Corrigir a posição de destino.
- Alterar o valor da chave fim de curso de software positivo(CI: p2579, p2581).
See also: p2579, p2581, p2582

207483 <location>EPOS: Deslocamento até o encosto fixo Torque de fixação não alcançado

Message value: -
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: O encosto fixo no bloco de deslocamento foi alcançado sem que o torque/força de fixação fosse alcançado.
Remedy: - Verificar a corrente máxima geradora de torque (r1533).
- Verificar os limites de torque (p1520, p1521).
- Verificar os limites de potência (p1530, p1531).
- Verificar as interconexões BICO dos limites de torque (p1522, p1523, p1528, p1529).

207484 <location>EPOS: Encosto fixo fora da janela de monitoração

Message value: -
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF3 (OFF1, OFF2)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: Em estado "Encosto fixo alcançado" o eixo deslocou-se fora da janela de monitoração (p2635) definida.
Remedy: - Verificar a janela de monitoração (p2635).
- Verificar a parte mecânica.

207485 <location>EPOS: Encosto fixo não alcançado

Message value: -
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF1 (OFF2, OFF3)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: Em um bloco de deslocamento com a solicitação ENCOSTO_FIXO a posição final foi alcançada sem ter detectado um encosto fixo.
Remedy: - Verificar o bloco de deslocamento e colocar a posição de destino para mais perto da peça.
- Verificar o sinal de controle "Encosto fixo alcançado" (p2637).
- Se necessário, reduzir a janela máxima de erro de seguimento para detecção do encosto fixo (p2634).

207486 <location>EPOS: Falta parada intermediária

Message value: -
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Nos modos de operação "Blocos de deslocamento" ou "Indicação direta de setpoint/MDI" a entrada do binector "Nenhuma parada intermediária/Parada intermediária" (BI: p2640) não possui nenhum sinal 1 para iniciar.
Remedy: Criar um sinal 1 na entrada do binector "Nenhuma parada intermediária/Parada intermediária" (BI: p2640) e reiniciar o movimento.
See also: p2640

207487 <location>EPOS: Falta rejeição da solicitação de deslocamento

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Nos modos de operação "Blocos de deslocamento" ou "Indicação direta de setpoint/MDI" a entrada do binector "Não rejeitar solicitação de deslocamento/Rejeitar solicitação de deslocamento" (BI: p2641) não possui nenhum sinal 1 para iniciar o movimento.

Remedy: Criar um sinal 1 na entrada do binector "Não rejeitar solicitação de deslocamento/Rejeitar solicitação de deslocamento" (BI: p2641) e reiniciar o movimento.

See also: p2641

207488 <location>EPOS: Posicionamento relativo não possível

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF1 (OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: No modo de operação "Indicação direta de setpoint/MDI" para a transferência contínua (p2649 = 1) foi selecionado um posicionamento relativo (BI: p2648 = sinal 0).

Remedy: Verificar a ativação.

207489 <location>EPOS: Correção do ponto de referência fora da janela

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Na função "Referenciamento flutuante" a diferença entre a posição medida no apalpador de medição e as coordenadas do ponto de referência está fora da janela parametrizada.

Remedy: - Verificar a parte mecânica.
- Verificar a parametrização da janela (p2602).

207490 <location>EPOS: Habilitação ausente durante o deslocamento

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF1 (OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: - Como definição padrão pode ter ocorrido outra falha que teve como conseqüência a ausência dos sinais de liberação.
- O acionamento encontra-se em estado "Bloqueio de ligação" (como definição padrão).

Remedy: - Colocar os sinais de liberação, verificar e eliminar a causa da falha ocorrida (como definição padrão).
- Verificar a definição para a liberação do posicionador simples.

207491 <location>EPOS: Came STOP negativo alcançado

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF3

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Na entrada de binector BI: p2569 foi detectado um sinal 0, isto é, o negativo do came STOP foi alcançado.
O came STOP negativo foi alcançado em sentido positivo de deslocamento, isto é, a fiação do came STOP está incorreta.
See also: p2569

Remedy: - Abandonar o came STOP negativo em sentido de deslocamento positivo e retornar o eixo até a área de deslocamento válida.
- Verificar a fiação do came STOP.

207492 <location>EPOS: Came STOP positivo alcançado

Message value: -
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF3
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: Na entrada de binector BI: p2570 foi detectado um sinal 0, isto é, o positivo do came STOP foi alcançado.
O came STOP positivo foi alcançado em sentido negativo de deslocamento, isto é, a fiação do came STOP está incorreta.
See also: p2570
Remedy: - Abandonar o came STOP positivo em sentido de deslocamento negativo e retornar o eixo até a área de deslocamento válida.
- Verificar a fiação do came STOP.

207493 <location>LR: Excesso da faixa de valores para valor real de posição

Message value: %1
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF1 (OFF2, OFF3)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: A faixa de valores (-2147483648 ... 2147483647) para a representação do valor real de posição foi excedida.
Quando o excesso "referenciado" e o estado "ajuste do sistema de medição absoluto" serão reiniciados.
Falha (r0949, representação decimall):
1: O valor da posição atual (r2521) excedeu a faixa de valores.
2: O valor atual da posição do encoder Gn_XIST2 (r0483) ou o valor absoluto depois que a engrenagem de carga (r2723) excedeu a faixa de valores.
3: O valor máximo do fator de tempo do encoder converte a posição absoluta (r0483 e/ou r2723) para incrementos para unidade de comprimento (LU) excedeu a faixa de valores para exibição dos valores atuais.
Nota:
Para um encoder linear, o seguinte deve ser mantido:
- p0407 * p2503 / (2^p0418*10^7) < 1
- p0407 * p2503 / (2^p0419*10^7) < 1

Remedy: Reduzir a área de deslocamento e a resolução de posição (p2506), se necessário.
Aumentar a resolução fina do valor real e absoluto da posição (p0419).
Nota sobre o valor de falha = 3:
Se a posição absoluta (LU) máxima possível for, em termos de valor, maior que 4294967296, então o ajuste de um sobrecurso não será possível.
Em encoders rotativos a posição absoluta máxima (LU) possível é calculada da seguinte maneira:
1. Encoder de motor sem rastreamento de posição
p2506 * p0433 * p2505 / (p0432 * p2504)
p2506 * p0433 * p2505 * p0421 / (p0432 * p2504) para encoder Multiturn
2. Encoder de motor com rastreamento de posição para engrenagem de carga
p2506 * p0412 * p2505 / p2504
3. Encoder de motor com rastreamento de posição para engrenagem de carga
p2506 * p2721 * p0433 / p0432
4. Encoder de motor com rastreamento de posição para engrenagem de medição e de carga
p2506 * p2721
5. Encoder direto sem rastreamento de posição
p2506 * p0433 / p0432
p2506 * p0433 * p0421 / p0432 para encoder Multiturn
6. Encoder direto com rastreamento de posição para engrenagem de medição
p2506 * p0412

207494 <location>LR: Comutação de dados de acionamento durante a operação

Message value: -
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF1 (OFF2, OFF3)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: Durante a operação foi solicitada uma comutação de grupos de dados de acionamento (comutação DDS) com alteração das condições mecânicas (p2503 ... 2506), do sentido de giro (p1821) ou da atribuição de encoder (p2502).
Nota:
DDS: Drive Data Set (grupo de dados de acionamento)
Remedy: Para a comutação do grupo de dados de acionamento deve-se abandonar primeiro o modo "Operação".

207495 <location>LR: Função de referenciamento cancelada

Message value: -
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Uma função nominal ativada (localização de marca nominal ou avaliação de apalpador de medição) foi cancelada.
Possíveis causas:
- ocorreu uma falha de encoder (Gn_ZSW.15 = 1).
- valor real de posição definido durante a função nominal ativada.
- localização de marca nominal e avaliação de apalpador de medição ativados simultaneamente (BI: p2508 e BI: p2509 = sinal 1).
- a função nominal ativa (localização de marca nominal ou avaliação de apalpador de medição) foi desativada (BI: p2508 e BI: p2509 = sinal 0).
Remedy: - Verificar e eliminar as causas.
- Zerar a ativação (BI: p2508 e BI: p2509 = sinal 0) e ativar a função desejada.

207496 <location>EPOS: Habilitação não é possível

Message value: %1
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: A liberação do posicionador simples não foi possível por causa de pelo menos um sinal faltante.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
1: EPOS Falta habilitação (BI: p2656).
2: Valor real de posição, falta resposta (BI: p2658).
See also: p2656, p2658
Remedy: Verificar as entradas de binector e sinais correspondentes.

207497 <location>LR: Valor de ajuste de posição ativado

Message value: -
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: O valor real de posição é definido durante BI: p2514 = sinal 1 pelo valor obtido através do CI: p2515. Uma possível diferença de regulagem não pode ser avaliada.
Remedy: Nenhum necessário.
O alarme desaparece automaticamente com BI: p2514 = sinal 0.

207498 <location>LR: Avaliação de apalpador de medição não possível

Message value: %1
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Ocorreu um erro na avaliação do apalpador de medição.
Alarme (r2124, representação decimall):
6:
O terminal de entrada do apalpador de medição não foi ajustado.
4098:
Erro durante a inicialização do apalpador de medição.
4100:
A freqüência dos pulsos de medição está muito alta.
> 50000:
O ciclo de medição é um número inteiro e múltiplo do ciclo de controle de posição.
Remedy: Desative a avaliação do apalpador medição (BI: p2509 = sinal 0).
Para valor do alarme = 6:
Ajuste o terminal de entrada do apalpador de medição (p0488, p0489 ou p2517, p2518).
Para valor do alarme = 4098:
Inspecione o hardware da Control Unit.
Para valor do alarme = 4100:
Reduza a freqüência dos pulsos de medição no apalpador de medição.
Para valor do alarme > 50000:
Ajuste a relação entre o ciclo de medição e o ciclo de controle de posição obtendo um número inteiro.
Para isso, o atual ciclo de medição ativo pode ser determinado a partir do valor do alarme que segue:
Tmed[125µs] = valor do alarme - 50000.
Com PROFIBUS o ciclo de medição corresponde com o ciclo PROFIBUS r2064[1].
Sem PROFIBUS o ciclo de medição é um tempo de ciclo interno e não controlável.

207499 <location>EPOS: Came de reversão aproximado em sentido de deslocamento incorreto

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF3
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: O came de reversão NEGATIVO foi aproximado em sentido de deslocamento positivo ou o came de reversão POSITIVO foi aproximado em sentido de deslocamento negativo.
See also: p2613, p2614
Remedy: - Inspecionar a fiação do came de reversão (BI: p2613, BI: p2614).
- Verificar o sentido de deslocamento da aproximação do came de reversão.

207500 <location>Acionamento: Bloco de dados do módulo de potência PDS não configurado

Message value: Bloco de dados de drive: %1
Drive object: All objects
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: Somente para alimentações/alimentações de retorno de rede:
O bloco de dados do módulo de potência não foi configurado, isto é, não foi definido nenhum número de bloco de dados no bloco de dados do acionamento.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Número de bloco de dados do acionamento do p0185.
Remedy: No p0185 deve ser definido o índice do bloco de dados do módulo de potência pertencente ao bloco de dados do drive.
See also: p0185

207501 <location>Acionamento: Bloco de dados do motor MDS não configurado

Message value: Bloco de dados de drive: %1
Drive object: All objects
Reaction: OFF2
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: Somente para módulos de potência:
O bloco de dados do motor não foi configurado, isto é, não foi definido nenhum número de bloco de dados no respectivo bloco de dados do acionamento.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
O valor de falha contém o número de bloco de dados do acionamento do p0186.
Remedy: No p0186 deve ser definido o índice do bloco de dados do motor pertencente ao bloco de dados do drive.
See also: p0186

207502 <location>Acionamento: Bloco de dados de encoder EDS não configurado

Message value: Bloco de dados de drive: %1
Drive object: All objects
Reaction: OFF2
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: Somente para módulos de potência:
O bloco de dados do encoder não foi configurado, isto é, não foi definido nenhum número de bloco de dados no respectivo bloco de dados do acionamento.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
O valor de falha contém o número de bloco de dados do acionamento do p0187, p0188 e p0189.
O valor de falhas é elevado para 100 * número de encoder (p. ex. para p0189: valor de falha 3xx com xx = número de bloco de dados).
Remedy: No p0187 (1º encoder), p0188 (2º encoder) e p0189 (3º encoder) deve ser definido o índice do bloco de dados do encoder pertencente ao bloco de dados do drive.

207503 <location>EPOS: Cames STOP alcançados no sentido de deslocamento incorreto

Message value: %1

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)
Vector: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: O cam STOP MINUS foi aproximado na direção de deslocamento positiva ou o cam STOP PLUS foi aproximado na direção de deslocamento negativa.

Remedy: - verifique a fiação do cam STOP (BI: p2569, BI: p2570).
- verifique a direção de deslocamento para aproximar o cam STOP.

207504 <location>Acionamento: Um bloco de dados do motor não foi atribuído para nenhum bloco de dados de drive

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Um bloco de dados do motor não foi atribuído para nenhum bloco de dados de acionamento.
Nos blocos de dados de acionamento deverão ser atribuídos todos blocos de dados do motor através do número MDS (p0186[0...n]) Devem haver pelo menos tantos blocos de dados de acionamento como blocos de dados de motor.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Número do bloco de dados do motor que não foi atribuído.

Remedy: Atribuir o bloco de dados do motor não atribuído nos blocos de dados de acionamento através do número MDS (p0186[0...n]).
- Verificar se todos blocos de dados de motor foram associados aos blocos de dados de acionamento.
- Eventualmente deletar os blocos de dados de motor desnecessários.
- Eventualmente criar novos blocos de dados de acionamento e associar aos blocos de dados de motor correspondentes.
See also: p0186

207505 <location>EPOS: O deslocamento até a parada fixa em modo de controle V/f não é possível

Message value: %1

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: No modo U/f/SLVC, foi feita uma tentativa para executar um bloco de deslocamento com tarefa "parada fixa".Isso não é possível.
Alarme (r2124, representação decimall):
Número do bloco de deslocamento com parâmetro de solicitação inadmissível.

Remedy: - Verifique o bloco de deslocamento e modifique a tarefa.
- modifique o modo de controle de circuito de malha aberta/fechada (p1300).
See also: p1300, p2621

207509 <location>Acionamento: Falta a atribuição de componentes

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Para um grupo de dados de acionamento (DDS) foi atribuído um grupo de dados de motor (MDS) ou um grupo de dados de encoder (EDS) que não possui nenhum número de componente.
Valor de advertência (r2124, interpretar como decimal):
nnmmmxxyyy
nn: Número do MDS/EDS.
mmm: Número de parâmetro do número de componente ausente.
xx: Número do DDS, ao qual foi atribuído o MDS/EDS.
yyy: Número de parâmetro referenciado ao MDS/EDS.
Exemplo:
p0186[7] = 5: Para o DDS 7 foi atribuído o MDS 5.
p0131[5] = 0: No MDS 5 não foi configurado nenhum número de componente.
Valor de advertência = 0513107186

Remedy: Nos dados de acionamentos ajustados, nenhum maior determinado MDS/EDS usando p0186, p0187, p0188, p0189 ou ajustar um número de componente válido.
See also: p0131, p0141, p0142, p0186, p0187, p0188, p0189

207510 <location>Acionamento: Encoder idêntico no bloco de dados de drive

Message value: %1

Drive object: All objects

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Foi atribuído mais que um encoder com mesmo número de componente em um mesmo bloco de dados de acionamento. Em um bloco de dados de acionamento não podem existir encoders idênticos.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
1000*primeiro encoder idêntico + 100*segundo encoder idêntico + bloco de dados de acionamento.
Exemplo:
Valor de falha = 1203 significa:
No bloco de dados de acionamento 3 o primeiro (p0187[3]) e o segundo encoder (p0188[3]) são idênticos.

Remedy: Atribuir encoders diferentes no bloco de dados do acionamneto.
See also: p0141, p0187, p0188, p0189

207511 <location>Acionamento: Encoder utilizado em multiplicidade

Message value: %1

Drive object: All objects

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Cada encoder somente pode ser atribuído à um acionamento e em um acionamento ele sempre deverá ser o encoder 1 ou sempre encoder 2 ou sempre encoder 3 em cada bloco de dados de acionamento. Esta atribuição única foi violada.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Os dois parâmetros em forma codificada que referem-se ao mesmo número de componente.
Primeiro parâmetro:
Índice: primeira e segunda casa decimal (99 para EDS sem DDS atribuído)
Número de parâmetro: terceira casa decimal (1 para p0187, 2 para p0188, 3 para p0189, 4 para EDS sem DDS atribuído)
Número de acionamento: quarta e quinta casa decimal
Segundo parâmetro:
Índice: sexta e sétima casa decimal (99 para EDS sem DDS atribuído)
Número de parâmetro: oitava casa decimal (1 para p0187, 2 para p0188, 3 para p0189, 4 para EDS sem DDS atribuído)
Número de acionamento: nona e décima casa decimal
See also: p0141

Remedy: Corrigir a utilização dupla de um número de componente através do parâmetro codificado no valor de falha.

207512 <location>Acionamento: Comutação de bloco de dados do encoder não pode ser parametrizada

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Através do p0141 foi processada uma comutação não permitida do bloco de dados de encoder. Uma comutação de bloco de dados de encoder nesta versão de Firmware somente está permitida para os componentes contidos na topologia real.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Número de bloco de dados EDS com erro.
See also: p0187, p0188, p0189

Remedy: Cada bloco de dados de encoder deverá ser atribuído para um soquete DRIVE-CLiQ próprio. Os números de componente das interfaces de encoder (p0141) deverão possuir valores diferentes em um mesmo drive object.
Deve-se aplicar o seguinte:
p0141[0] diferente de p0141[1] diferente de ... diferente de p0141[n]

207514 <location>Acionamento: Estrutura de dados não corresponde a Interface Module

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O modo de Interface "SIMODRIVE 611 universal" (p2038 = 1) foi configurado e a estrutura de dados não corresponde à este modo.
Os seguintes ajustes são possíveis, dependendo do número de conjunto de dados:
Número de DDS/MDS (p0180/p0130): p0186
1/1: p0186[0] = 0
2/2: p0186[0] = 0, p0186[1] = 1
4/4: p0186[0] = 0, p0186[1] = 1, p0186[2] = 2, p0186[3] = 3
8/8: p0186[0] = 0, p0186[1] = 1, p0186[2] = 2 ... p0186[7] = 7
16/16: p0186[0] = 0, p0186[1] = 1, p0186[2] = 2 ... p0186[15] = 15
32/32: p0186[0] = 0, p0186[1] = 1, p0186[2] = 2 ... p0186[31] = 31
2/1: p0186[0, 1] = 0
4/2: p0186[0, 1] = 0, p0186[1, 2] = 1
8/4: p0186[0, 1] = 0, p0186[1, 2] = 1, p0186[3, 4] = 2, p0186[5, 6] = 3
16/8: p0186[0, 1] = 0, p0186[1, 2] = 1, p0186[3, 4] = 2 ... p0186[14, 15] = 7
32/16: p0186[0, 1] = 0, p0186[1, 2] = 1, p0186[3, 4] = 2 ... p0186[30, 31] = 15
4/1: p0186[0, 1, 2, 3] = 0
8/2: p0186[0, 1, 2, 3] = 0, p0186[4, 5, 6, 7] = 1
16/4: p0186[0, 1, 2, 3] = 0, p0186[4, 5, 6, 7] = 1, p0186[8, 9, 10, 11] = 2, p0186[12, 13, 14, 15] = 3
32/8: p0186[0, 1, 2, 3] = 0, p0186[4, 5, 6, 7] = 1, p0186[8, 9, 10, 11] = 2 ... p0186[28, 29, 30, 31] = 7
8/1: p0186[0...7] = 0
16/2: p0186[0...7] = 0, p0186[8...15] = 1
32/4: p0186[0...7] = 0, p0186[8...15] = 1, p0186[16...23] = 2, p0186[24...31] = 3
16/1: p0186[0...15] = 0
32/2: p0186[0...15] = 0, p0186[16...31] = 1
32/1: p0186[0...31] = 0
9/2: p0186[0...7] = 0, p0186[8] = 1
10/2: p0186[0...7] = 0, p0186[8, 9] = 1
12/2: p0186[0...7] = 0, p0186[8...11] = 1
See also: p0180, p0186, p2038

Remedy: - Verifique a estrutura de dados de acordo com os possíveis ajustes mencionados na causa.
- verifique o modo de interface (p2038).

207515 <location>Acionamento: Módulo de potência e motor ligados incorretamente

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Uma unidade de potência (via MDS) foi atribuída ao motor (via PDS) no ajuste de dados de drive que não está ligado na topologia nominal. Não é possível que o motor não seja designado à unidade de potência (p0131).
Falha (r0949, representação decimall):
Número de conjunto de dados de drive parametrizados incorretamente.

Remedy: - atribua o conjunto de dados de drive pela combinação de motor e unidade de potência permitida pela topologia nominal.
- adapte a topologia nominal.
- se necessário, para um motor faltante, recrie o componente (drive Wizard).
See also: p0121, p0131, p0185, p0186

207516 <location>Acionamento: Colocar novamente o bloco de dados em funcionamento

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Foi feita uma alteração de atribuição entre o bloco de dados de acionamento e o bloco de dados do motor (p0186) ou entre o bloco de dados de acionamento e o bloco de dados do encoder (p0187). Por isso que se deve realizar uma nova colocação em funcionamento do bloco de dados do acionamento.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Novo bloco de dados de acionamento a ser colocado em operação.

Remedy: Executar a colocação em funcionamento do bloco de dados de drive indicado no valor de falha (r0949).

207517 <location>Acionamento: Comutação de bloco de dados de encoder parametrizado incorretamente

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Um MDS não pode possuir diferentes encoders de motor em dois DDS diferentes.
Por isso que a seguinte parametrização gera um erro:
p0186[0] = 0, p0187[0] = 0
p0186[0] = 0, p0187[0] = 1
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Os 16 Bit inferiores indicam o primeiro DDS, e os 16 Bit superiores indicam o segundo DDS.

Remedy: Para operar um motor uma vez com um encoder de motor e depois com outro encoder de motor, então deve-se criar dois MDS diferentes, nos quais os dados de motor são os mesmos.
Exemplo:
p0186[0] = 0, p0187[0] = 0
p0186[0] = 1, p0187[0] = 1

207518 <location>Acionamento: Comutação de bloco de dados de motor parametrizado incorretamente

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Foi constatada uma parametrização incorreta de dois dados de motor.
Os parâmetros r0313 (cálculo a partir do p0314, p0310, p0311), r0315 e p1982 somente podem conter diferentes valores se os blocos de dados de motor forem atribuídos para diferentes motores. A atribuição para os motores e contatores é feita através do p0827.
Não é possível comutar entre os blocos de dados de motor.
Valor de alarme (r2124, interpretar como hexadecimal):
xxxxyyyy:
xxxx: Primeiro DDS com MDS atribuído, yyyy: Segundo DDS com MDS atribuído

Remedy: Corrigir a parametrização dos blocos de dados de motor.

207519 <location>Acionamento: Comutação do motor parametrizada incorretamente

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Com o ajuste p0833.0 = 1 deseja-se uma comutação de motores através da aplicação. Por isso que o p0827 deverá ter valores diferentes nos respectivos blocos de dados de motor.
Valor de alarme (r2124, interpretar como hexadecimal):
xxxxyyyy:
xxxx: Primeiro MDS, yyyy: Segundo MDS

Remedy: - Parametrizar diferente cada um dos blocos de dados de motor (p0827).
- Selecionar o ajuste p0833.0 = 0 (comutação de motor via acionamento).

207520 <location>Acionamento: A comutação de motor não pode ser executada

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O motor não pode ser trocado.
Valor de alarme (r2124, interpretar como decimal):
1:
O contator para o motor ativo não pode ser aberto, porque para um motor sincronizado, a velocidade (r0063) é maior que a velocidade de início de enfraquecimento de campo (p0348). Contanto que r0063 > p0348, a corrente no motor não diminui apesar de os pulsos serem suprimidos.
2:
Osinal de resposta "contator abriu" não foi detectado dentro de 1 s.
3:
O sinal de resposta "contator fechou" não foi detectado dentro de 1 s.

Remedy: Sobre o valor de alarme = 1:
Ajuste a velocidade menor que a velocidade no início do enfraquecimento de campo (r0063 < p0348).
Sobre o valor de alarme = 2, 3:
Verifique o sinal de resposta do contator envolvido.

207530 <location>Acionamento: Bloco de dados de drive DDS não disponível

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: O bloco de dados de acionamento selecionado não existe (p0837 > p0180). Não é executada nenhuma comutação do bloco de dados de acionamento.
See also: p0180, p0820, p0821, p0822, p0823, p0824, r0837
Remedy: - Selecionar bloco de dados de drive existente.
- Criar blocos de dados de drive adicionais.

207531 <location>Acionamento: Command Data Set CDS não está presente.

Message value: -
Drive object: All objects
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: O dado do comando selecionado não está disponível (p0836 > p0170). O dado de comando não foi comutado.
See also: p0810, p0811, p0812, p0813, r0836
Remedy: - Selecione um command data set existente.
- estabeleça um command data set adicional.

207541 <location>Acionamento: Comutação de bloco de dados impossível

Message value: -
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: A comutação de grupo de dados de drive selecionada e a comutação de motor atribuída não são possíveis e não serão executadas.
O contator do motor em motores sincronizados pode ser comutado somente com rotações reais menores do que a velocidade empregada no enfraquecimento de campo (r0063 < p0348).
See also: r0063, p0348
Remedy: Reduza a velocidade para abaixo da velocidade no início do enfraquecimento de campo (r0063 < p0348).

207550 <location>Acionamento: Zeramento de parâmetros do encoder impossível

Message value: %1
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Ao executar um ajuste de fábrica (p. ex. através de p0970 = 1) não foi possível resetar os parâmetros do encoder. Os parâmetros de encoder são lidos diretamente pelo encoder através do DRIVE-CLiQ.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Número de componente do respectivo encoder.
Remedy: - Repetir o procedimento.
- Verificar a conexão do DRIVE-CLiQ.

207551 <location>Encoder do drive: Nenhuma informação de ângulo de comutação

Message value: Causa da Falha: %1, dados do drive: %2
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI
Reaction: Servo: OFF2 (IASC/FREIODC)
Hla: OFF2
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: Falta a informação de ângulo de comutação. Com isso não é possível realizar o controle dos motores síncronos.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
yyyyxxxx dec: yyyy = causa da falha, xxxx = ajuste de dados de acionamento
yyyy = 1 dec:
O encoder de motor utilizado não envia nenhum ângulo de comutação absoluto.
yyyy = 2 dec:
2: A relação selecionada na medição da engrenagem não é compatível com o número de pares de pólos do motor.

Remedy: Para causa de falha = 1:
- Verificar a parametrização do encoder (p0404).
- Usar encoder com trilha C/D, interface EnDat ou com sensores Hall.
- Use um enconder com trilha A/B em forma senoidal, para o qual o número par de pólos do motor (r0313) é um múltiplo inteiro do número de pulsos do encoder (p0408).
- Ativar a identificação da posição do pólo na rotina (p1982 = 1).

Para causa de falha = 2:
- O quociente do número de pares de pólos dividido pela relação de medição da engrenagem deverá ser inteiro: (p0314 * p0433) / p0432.

Nota:
Para operação com trilha C/D, este quociente deve ser menor que 8.
See also: p0402, p0404, p0432, p0433

207551 <location>Encoder do drive: Nenhuma informação de ângulo de comutação

Message value: Causa da Falha: %1, dados do drive: %2

Drive object: VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2 (IASC/FREIODC)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: Falta a informação de ângulo de comutação. Com isso não é possível realizar o controle dos motores síncronos.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
yyyyxxxx dec: yyyy = causa da falha, xxxx = ajuste de dados de acionamento
yyyy = 1 dec:
O encoder de motor utilizado não envia nenhum ângulo de comutação absoluto.
yyyy = 2 dec:
2: A relação selecionada na medição da engrenagem não é compatível com o número de pares de pólos do motor.

Remedy: Referente à causa da falha = 1:
- Verificar a parametrização do encoder (p0404).
- Empregar um encoder com pista C/D, interface EnDat ou com sensores Hall.
- Encoder com pista A/B em forma senoidal, para o qual o número par de polos do motor (r0313) é um múltiplo inteiro do número de pulsos do encoder (p0408).
- Ativar a identificação de posição dos polos (p1982 = 1) para encoders de motor sem informações de posição absoluta. Em seguida, o offset de ângulo de comutação deve ser determinado com um ajuste de encoder (p1990).

Referente à causa da falha = 2:
- O quociente do número de pares de polos pela relação da transmissão de medição tem de ser inteiro: (p0314 * p0433) / p0432

Nota:
Este quociente deve ser menor ou igual a 8 na operação com a pista C/D.
See also: p0402, p0404, p0432, p0433

207552 <location>Acionamento do encoder: Configuração de encoder não suportada

Message value: Causa da Falha: %1, número do componente: %2, dados do encoder: %3

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)
Vector: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)
Hla: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: A configuração de encoder solicitada não é suportada. No p0404 somente podem ser solicitados Bits que são suportados pela interpretação de encoder no r0456.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
ccccbbaa hex: cccc = Causa do erro, bb = Número do componente, aa = Grupo de dados de encoder
cccc = 1: Encoder sen/cos com pista absoluta (é suportado pelo SME25).
cccc = 3: Encoder de sinais retangulares (é suportado pelo SMC30).
cccc = 4: Encoder sen/cos (é suportado pelo SMC20, SMI20, SME20, SME25).
cccc = 10: Encoder DRIVE-CLiQ (é suportado pelo DQI).
cccc = 12: Encoder sen/cos com marca de referência (é suportado pelo SME20).
cccc = 15: Comutação com marca zero em motores síncronos excitados externamente com VECTORMV.
cccc = 23: Resolver (é suportado pelo SMC10, SMI10).
cccc = 65535: Outra função (comparar o r0456 e o p0404).
See also: p0404, r0456

Remedy: - Verificar a parametrização do encoder (p0400, p0404).
- empregar a avaliação de encoder adequada (r0456).

207553 <location>Acionamento do encoder: A configuração do Sensor Module não é suportada

Message value: Dados do Encoder: %1, primeiro bit incorreto: %2, parâmetro incorreto: %3

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)
Vector: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)
Hla: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: A configuração solicitada não é suportada pelo Sensor Module.
Se p0430 (cc = 0) incorreto, aplica-se o seguinte:
No p0430 (funções requisitadas), pelo menos 1 bit foi ajustado sem configurar no r0458 (funções suportadas) (exceção: bits 19, 28, 29, 30, 31).
- p1982 > 0 (identificação de posição do pólo requisitada), mas r0458.16 = 0 (identificação de posição do pólo suportada).
Se p0437 (cc = 1) incorreto, aplica-se o seguinte:
- Em p0437 (funções solicitadas), pelo menos 1 bit foi configurado que não está configurado em r0459 (funções suportadas).
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
ddccbbaa hex
aa: número do dado de encoder configurado
bb: primeiro bit incorreto
cc: parâmetro incorreto
cc = 0: parâmetro incorreto é p0430
cc = 1: parâmetro incorreto é p0437
cc = 2: parâmetro incorreto é r0459
dd: reservado (sempre 0)

Remedy: - Verificar a parametrização do encoder (p0430, p0437).
- Verificar a identificação da posição polar (p1982).
- Empregar a avaliação de encoder adequada (r0458, r0459).
See also: p0430, p0437, r0458, r0459, p1982

207555 <location>Acionamento do encoder: Configuração de acompanhamento de posição

Message value: Número de Componente: %1, dados do encoder: %2, dados do Drive: %3, causa da falha: %4

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)

Servo: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)

Vector: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)

Hla: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: A configuração não é suportada no rastreamento de posição.

O rastreamento de posição somente pode ser ativado em encoders absolutos.

Em eixos lineares o rastreamento de posição não pode ser ativado simultaneamente pela engrenagem de carga e pela engrenagem de medição.

Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):

ddccbbaa hex

aa = Grupo de dados de encoder

bb = Número de componente

cc = Grupo de dados de acionamento

dd = Causa do erro

dd = 00 hex = 0 dec

Não é empregado nenhum encoder absoluto.

dd = 01 hex = 1 dec

O rastreamento de posição não pode ser ativado, pois a memória NVRAM interna está cheia ou a Control Unit não dispõe de memória NVRAM.

dd = 02 hex = 2 dec

Em um eixo linear foi ativado o rastreamento de posição para engrenagem de carga e de medição.

dd = 03 hex = 3 dec

O rastreamento de posição não pode ser ativado, pois para este grupo de dados já foi detectado um rastreamento de posição com outro fator de transmissão, tipo de eixo ou janela de tolerância.

dd = 04 hex = 4 dec

É empregado um encoder linear.

See also: p0404, p0411

Remedy: Sobre o valor de falha 0:

- Empregar um encoder absoluto.

Sobre o valor de falha 1:

- Empregar uma Control Unit com NVRAM suficiente.

Sobre o valor de falha 2, 4:

- Se necessário, desativar o rastreamento de posição (p0411 para transmissão de medição, p2720 para transmissão de carga).

Sobre o valor de falha 3:

- Somente ativar o rastreamento de posição da transmissão de carga no mesmo conjunto de dados de encoder (p2504, p2505) e o tipo de eixo (p2720.1) e a janela de tolerância (p2722) forem os mesmos. Estes parâmetros devem ser os mesmos em todos os conjuntos de dados que utilizam o mesmo encoder de motor (p187).

207556 <location>Medição de engrenagem: Rastreamento de posição, excedido valor máximo atual

Message value: Número do componente: %1, bloco de dados do encoder: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Durante o rastreamento de posição configurado da engrenagem de medição o acionamento/encoder detectou um possível valor absoluto e real de posição (r0483), o qual não pode mais ser representado em apenas 32 Bits.
Valor máximo: p0408 * p0412 * 2^p0419
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
aaaayyxx hex: yy = Número de componente, xx = Grupo de dados de encoder
See also: p0408, p0412, p0419

Remedy: - Reduzir a resolução fina (p0419).
- Reduzir a resolução Multiturn (p0412).
See also: p0412, p0419

207557 <location>Encoder 1: Coordenada de ponto de referência não está na faixa permitida

Message value: %1

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A coordenada de ponto de referência recebida através da entrada de conector CI: p2599 durante o ajuste do encoder está fora da meia faixa do encoder e não pode ser definida como a atual posição de eixo. O valor máximo permitido é exibido na informação adicional.

Remedy: Ajustar a coordenada de ponto de referência menor que o valor para informação adicional.
See also: p2598

207558 <location>Encoder 2: Coordenada de ponto de referência não está na faixa permitida

Message value: %1

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A coordenada de ponto de referência recebida através da entrada de conector CI: p2599 durante o ajuste do encoder está fora da meia faixa do encoder e não pode ser definida como a atual posição de eixo. O valor máximo permitido é exibido na informação adicional.

Remedy: Ajustar a coordenada de ponto de referência menor que o valor para informação adicional.
See also: p2598

207559 <location>Encoder 3: Coordenada de ponto de referência não está na faixa permitida

Message value: %1

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A coordenada de ponto de referência recebida através da entrada de conector CI: p2599 durante o ajuste do encoder está fora da meia faixa do encoder e não pode ser definida como a atual posição de eixo. O valor máximo permitido é exibido na informação adicional.

Remedy: Ajustar a coordenada de ponto de referência menor que o valor para informação adicional.
See also: p2598

207560 <location>Acionamento do encoder: O número de pulsos não é uma potência de dois

Message value: Bloco de dados do encoder: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)
Vector: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)
Hla: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: Para encoders rotativos absolutos o número de pulsos no p0408 deve ser uma potência de dois.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
O valor de falha contém o respectivo número de bloco de dados do encoder.

Remedy: - Verificar a parametrização (p0408, p0404.1, r0458.5).
- Se necessário, atualizar o Firmware do Sensor Module.

207561 <location>Acionamento do encoder: O número de pulsos do Multiturn não é uma potência de dois

Message value: Bloco de dados do encoder: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)
Vector: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)
Hla: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: A resolução do Multiturn no p0421 deve ser uma potência de dois.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
O valor de falha contém o respectivo número de bloco de dados do encoder.

Remedy: - Verificar a parametrização (p0421, p0404.1, r0458.5).
- Se necessário, atualizar o Firmware do Sensor Module.

207562 <location>Acionamento, encoder: Rastreamento de posição, encoder incremental não é possível

Message value: Causa da Falha: %1, número do componente: %2, dados do encoder: %3

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)
Vector: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)
Hla: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: O rastreamento de posição solicitado para o encoder incremental não é suportado.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
ccccbbaa hex
aa = Grupo de dados de encoder
bb = Número de componente
cccc = Causa do erro
cccc = 00 hex = 0 dec
O tipo de encoder não suporte a função "Rastreamento de posição para encoder incremental".
cccc = 01 hex = 1 dec
O rastreamento de posição não pode ser ativado, pois a memória NVRAM interna não é suficiente ou a Control Unit não dispõe de memória NVRAM.
cccc = 04 hex = 4 dec
É empregado um encoder linear que não é suportado pela função "Rastreamento de posição".
See also: p0404, p0411, r0456

Remedy: - Verificar a parametrização do encoder (p0400, p0404).
- Usar uma Control Unit com NVRAM suficiente.
- Se requerido, desative o rastreamento de posição para encoder incremental (p0411.3 = 0).

207563 <location>Encoder de drive: XIST1_ERW configuração incorreta

Message value: Causa de falha: %1, ajuste de dados de encoder: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)
Vector: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)
Hla: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: Uma configuração incorreta foi identificada para a função "posição absoluta para encoder incremental".
Falha (r0949, representação decimall):
Causa de falha:
1 (= 01 hex):
A função "valor absoluto para encoder incremental" não é suportada (r0459.13 = 0).
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
yyxx dec: yy = causa de falhas, xx = conjunto de dados de encoder
See also: r0459, p4652

Remedy: Para o valor de falha = 1:
- atualize a versão de firmware do Sensor Module.
- verifique o modo (p4652 = 1, 3 exige a propriedade r0459.13 = 1).

207565 <location>Acionamento: Falha de encoder, interface de encoder PROFIdrive 1

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Foi acusada uma falha de encoder (G1_ZSW.15) através da interface de encoder PROFIdrive para o encoder 1.
Valor de advertência (r2124, interpretar decimal):
Código de erro do G1_XIST2, veja a descrição do r0483.
Nota:
Esta advertência somente será emitida com p0480[0] diferente de zero.

Remedy: Confirmar a falha de encoder através da palavra de comando do encoder (G1_STW.15 = 1).

207566 <location>Acionamento: Falha de encoder, interface de encoder PROFIdrive 2

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Foi acusada uma falha de encoder (G2_ZSW.15) através da interface de encoder PROFIdrive para o encoder 2.
Valor de advertência (r2124, interpretar decimal):
Código de erro do G2_XIST2, veja a descrição do r0483.
Nota:
Esta advertência somente será emitida com p0480[1] diferente de zero.

Remedy: Confirmar a falha de encoder através da palavra de comando do encoder (G2_STW.15 = 1).

207567 <location>Acionamento: Falha de encoder, interface de encoder PROFIdrive 3

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Foi acusada uma falha de encoder (G3_ZSW.15) através da interface de encoder PROFIdrive para o encoder 3.
Valor de advertência (r2124, interpretar decimal):
Código de erro do G3_XIST2, veja a descrição do r0483.
Nota:
Esta advertência somente será emitida com p0480[2] diferente de zero.

Remedy: Confirmar a falha de encoder através da palavra de comando do encoder (G3_STW.15 = 1).

207569 <location>Identificação de encoder ativa

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Durante a identificação de encoder (em espera) com p0400 = 10100 ainda não foi possível identificar o encoder.
Pode haver um encoder incorreto ou este estar ausente, e no Sensor Module pode ter sido conectado um cabo de encoder incorreto ou nenhum cabo foi conectado, ou o componente DRIVE-CLiQ não está conectado.
Nota:
Uma identificação de encoder exige um suporte por parte do encoder e ela é possível nos seguintes casos:
- Encoder com interface EnDat.
- Encoder com interface SSI.
- Motor com DRIVE-CLiQ.

Remedy: - Verificar e conectar o encoder e seu cabo, se necessário.
- Verificar e restabelecer a conexão DRIVE-CLiQ, se necessário.
- Execute as ações de operações necessárias para os encoders SSI (veja o manual de funções).
- Para encoders que não podem ser identificados (p. ex. encoder sem interface EnDat), registrar o tipo de encoder correspondente no p0400.

207570 <location>Transmissão de dados de identificação de encoder em andamento

Message value: -

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: SEM

Cause: O tipo de encoder foi determinado automaticamente com p0400 = 10100.
Esta falha executa uma supressão de pulsos necessária à transmissão da parametrização de encoder para o p0400 e posteriores.
See also: p0400

Remedy: A falha pode ser confirmada sem precisar de nenhuma medida adicional.

207575 <location>Acionamento: Encoder de motor não está pronto

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF2
Servo: OFF2 (ENCODER)
Vector: OFF2 (ENCODER)
Hla: OFF2 (ENCODER)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: O encoder do motor acusa não estar pronto.
- A inicialização do encoder 1 (encoder do motor) falhou.
- A função "Encoder a conectar" está ativa (palavra de comando do encoder G1_STW.14 = 1).
- A interface de encoder (Sensor Module) está desativada (p0145).
- O Sensor Module está com defeito.

Remedy: Avaliar outras falhas existentes através do encoder 1.

207576 <location>Acionamento: A operação sem encoder está ativa devido a uma falha

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A operação sem encoder está ativa por causa de uma falha (r1407.13 = 1).
Nota:
No p0491 é configurado o procedimento para falhas com reação de falha ENCODER.
See also: p0491

Remedy:
- Eliminar a causa das eventuais falhas de encoder presentes.
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).

207577 <location>Encoder 1: Avaliação de apalpador de medição não possível

Message value: %1

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Ocorreu um erro na avaliação do apalpador de medição.
Alarme (r2124, representação decimall):
6: O terminal de entrada do apalpador de medição não foi ajustado.
4098: Erro durante a inicialização da sonda de medição.
4100: A freqüência dos pulsos de medição está muito alta.
4200: O ciclo PROFIBUS não é um número inteiro e múltiplo do ciclo de controle de posição.

Remedy: Desativar avaliação do apalpador de medição (BI: p2509 = sinal 0).
Para valor de advertência = 6:
Ajustar o terminal de entrada do apalpador de medição (p0488, p0489 ou p2517, p2518).
Para valor de alarme = 4098:
Inspecionar o hardware da Control Unit.
Para valor de advertência = 4100:
Reduzir a freqüência dos pulsos de medição no apalpador de medição.
Para valor de advertência = 4200:
Ajustar a relação entre o ciclo PROFIBUS e o ciclo de controle de posição obtendo um número inteiro.

207578 <location>Encoder 2: Avaliação de apalpador de medição não possível

Message value: %1

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Ocorreu um erro na avaliação do apalpador de medição.
Alarme (r2124, representação decimall):
6: O terminal de entrada do apalpador de medição não foi ajustado.
4098: Erro durante a inicialização da sonda de medição.
4100: A freqüência dos pulsos de medição está muito alta.
4200: O ciclo PROFIBUS não é um número inteiro e múltiplo do ciclo de controle de posição.

Remedy: Desativar avaliação do apalpador de medição (BI: p2509 = sinal 0).
Para valor de advertência = 6:
Ajustar o terminal de entrada do apalpador de medição (p0488, p0489 ou p2517, p2518).
Para valor de alarme = 4098:
Inspecionar o hardware da Control Unit.
Para valor de advertência = 4100:
Reduzir a freqüência dos pulsos de medição no apalpador de medição.
Para valor de advertência = 4200:
Ajustar a relação entre o ciclo PROFIBUS e o ciclo de controle de posição obtendo um número inteiro.

207579 <location>Encoder 3: Avaliação de apalpador de medição não possível

Message value: %1

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Ocorreu um erro na avaliação do apalpador de medição.
Alarme (r2124, representação decimall):
6: O terminal de entrada do apalpador de medição não foi ajustado.
4098: Erro durante a inicialização da sonda de medição.
4100: A freqüência dos pulsos de medição está muito alta.
4200: O ciclo PROFIBUS não é um número inteiro e múltiplo do ciclo de controle de posição.

Remedy: Desativar avaliação do apalpador de medição (BI: p2509 = sinal 0).
Para valor de advertência = 6:
Ajustar o terminal de entrada do apalpador de medição (p0488, p0489 ou p2517, p2518).
Para valor de alarme = 4098:
Inspecionar o hardware da Control Unit.
Para valor de advertência = 4100:
Reduzir a freqüência dos pulsos de medição no apalpador de medição.
Para valor de advertência = 4200:
Ajustar a relação entre o ciclo PROFIBUS e o ciclo de controle de posição obtendo um número inteiro.

207580 <location>Acionamento: Nenhum Sensor Module com número de componente adequado

Message value: Bloco de dados do encoder: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Não foi encontrado nenhum Sensor Module com o número de componente indicado no p0141.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Respectivo bloco de dados do encoder (índice do p0141).

Remedy: Corrigir o parâmetro p0141.

207581 <location>Encoder 1: Processamento de valor real de posição está com falha

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Durante o processamento do valor real de posição ocorreu uma falha.
Remedy: Controlar o encoder para o processamento do valor real de posição.
See also: p2502

207582 <location>Encoder 2: Processamento de valor real de posição está com falha

Message value: -
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Durante o processamento do valor real de posição ocorreu uma falha.
Remedy: Controlar o encoder para o processamento do valor real de posição.
See also: p2502

207583 <location>Encoder 3: Processamento de valor real de posição está com falha

Message value: -
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Durante o processamento do valor real de posição ocorreu uma falha.
Remedy: Controlar o encoder para o processamento do valor real de posição.
See also: p2502

207584 <location>Encoder 1: Valor de ajuste de posição ativado

Message value: -
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: O valor real de posição é definido durante BI: p2514 = sinal 1 pelo valor obtido através do CI: p2515. Uma possível diferença de regulagem não pode ser avaliada.
Remedy: Nenhum necessário.
O alarme desaparece automaticamente com BI: p2514 = sinal 0.

207585 <location>Encoder 2: Valor de ajuste de posição ativado

Message value: -
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: O valor real de posição é definido durante BI: p2514 = sinal 1 pelo valor obtido através do CI: p2515. Uma possível diferença de regulagem não pode ser avaliada.
Remedy: Nenhum necessário.
O alarme desaparece automaticamente com BI: p2514 = sinal 0.

207586 <location>Encoder 3: Valor de ajuste de posição ativado

Message value: -
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O valor real de posição é definido durante BI: p2514 = sinal 1 pelo valor obtido através do CI: p2515. Uma possível diferença de regulagem não pode ser avaliada.

Remedy: Nenhum necessário.
O alarme desaparece automaticamente com BI: p2514 = sinal 0.

207587 <location>Encoder 1: O processamento de valor real de posição não possui nenhum encoder válido

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Durante o processamento do valor real de posição ocorreu o seguinte problema:
- Foi atribuído um bloco de dados de encoder, mas o bloco de dados não contém nenhum dado de encoder (p0400 = 0) ou os dados não são válidos (p. ex. p0408 = 0).

Remedy: Verificar os blocos de dados de acionamento e os blocos de dados de encoder.
See also: p0187, p0188, p0189, p0400, p2502

207588 <location>Encoder 2: O processamento de valor real de posição não possui nenhum encoder válido

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Durante o processamento do valor real de posição ocorreu o seguinte problema:
- Foi atribuído um bloco de dados de encoder, mas o bloco de dados não contém nenhum dado de encoder (p0400 = 0) ou os dados não são válidos (p. ex. p0408 = 0).

Remedy: Verificar os blocos de dados de acionamento e os blocos de dados de encoder.
See also: p0187, p0188, p0189, p0400, p2502

207589 <location>Encoder 3: O processamento de valor real de posição não possui nenhum encoder válido

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Durante o processamento do valor real de posição ocorreu o seguinte problema:
- Foi atribuído um bloco de dados de encoder, mas o bloco de dados não contém nenhum dado de encoder (p0400 = 0) ou os dados não são válidos (p. ex. p0408 = 0).

Remedy: Verificar os blocos de dados de acionamento e os blocos de dados de encoder.
See also: p0187, p0188, p0189, p0400, p2502

207590 <location>Encoder 1: Comutação de dados de acionamento durante a operação

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Foi solicitada uma comutação de dados de acionamento (comutação DDS) com alteração das condições mecânicas e da atribuição de encoder (p2502) durante a operação.

Remedy: Para a comutação do bloco de dados de acionamento deve-se abandonar primeiro o modo de operação "Operação".

207591 <location>Encoder 2: Comutação de dados de acionamento durante a operação

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Foi solicitada uma comutação de dados de acionamento (comutação DDS) com alteração das condições mecânicas e da atribuição de encoder (p2502) durante a operação.

Remedy: Para a comutação do bloco de dados de acionamento deve-se abandonar primeiro o modo de operação "Operação".

207592 <location>Encoder 3: Comutação de dados de acionamento durante a operação

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Foi solicitada uma comutação de dados de acionamento (comutação DDS) com alteração das condições mecânicas e da atribuição de encoder (p2502) durante a operação.

Remedy: Para a comutação do bloco de dados de acionamento deve-se abandonar primeiro o modo de operação "Operação".

207593 <location>Encoder 1: Excedido faixa de valores para valor da posição atual

Message value: %1

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A faixa de valores (-2147483648 ... 2147483647) para a apresentação do valor real de posição foi excedida.

Quando ocorre o excesso, o estado "referenciado" e "ajuste do sistema de medição absoluto" são zerados.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):

1: O valor da posição atual (r2521) excedeu a faixa de valores.

2: O valor atual da posição do encoder Gn_XIST2 (r0483) ou o valor absoluto depois que a engrenagem de carga (r2723) ter excedido a faixa de valores.

3: O valor máximo do do encoder multiplicado pelo fator para converter a posição absoluta (r0483 e/ou r2723) de incrementos para unidade de comprimento (LU) excedeu a faixa de valores para exibição dos valores atuais.

Remedy: Reduzir a área de deslocamento e a resolução de posição conforme necessidade.

Valor de realarme = 3:

Redução da resolução de posição e fator de conversão:

- Reduzir a unidade de comprimento (LU) por rotação de carga em encoders rotativos (p2506).
- Aumentar a resolução fina de valores absolutos de posição real (p0419)

207594 <location>Encoder 2: Excedido faixa de valores para valor da posição atual

Message value: %1

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A faixa de valores (-2147483648 ... 2147483647) para a apresentação do valor real de posição foi excedida.

Quando ocorre o excesso, o estado "referenciado" e "ajuste do sistema de medição absoluto" são zerados.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):

1: O valor da posição atual (r2521) excedeu a faixa de valores.

2: O valor atual da posição do encoder Gn_XIST2 (r0483) ou o valor absoluto depois que a engrenagem de carga (r2723) ter excedido a faixa de valores.

3: O valor máximo do do encoder multiplicado pelo fator para converter a posição absoluta (r0483 e/ou r2723) de incrementos para unidade de comprimento (LU) excedeu a faixa de valores para exibição dos valores atuais.

Remedy: Reduzir a área de deslocamento e a resolução de posição conforme necessidade.
Valor de realarme = 3:
Redução da resolução de posição e fator de conversão:
- Reduzir a unidade de comprimento (LU) por rotação de carga em encoders rotativos (p2506).
- Aumentar a resolução fina de valores absolutos de posição real (p0419)

207595 <location>Encoder 3: Excedido faixa de valores para valor da posição atual

Message value: %1
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: A faixa de valores (-2147483648 ... 2147483647) para a apresentação do valor real de posição foi excedida.
Quando ocorre o excesso, o estado "referenciado" e "ajuste do sistema de medição absoluto" são zerados.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
1: O valor da posição atual (r2521) excedeu a faixa de valores.
2: O valor atual da posição do encoder Gn_XIST2 (r0483) ou o valor absoluto depois que a engrenagem de carga (r2723) ter excedido a faixa de valores.
3: O valor máximo do do encoder multiplicado pelo fator para converter a posição absoluta (r0483 e/ou r2723) de incrementos para unidade de comprimento (LU) excedeu a faixa de valores para exibição dos valores atuais.
Remedy: Reduzir a área de deslocamento e a resolução de posição conforme necessidade.
Valor de realarme = 3:
Redução da resolução de posição e fator de conversão:
- Reduzir a unidade de comprimento (LU) por rotação de carga em encoders rotativos (p2506).
- Aumentar a resolução fina de valores absolutos de posição real (p0419)

207596 <location>Encoder 1: Função de referenciamento cancelada

Message value: -
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Uma função de referenciamento (localização de marca de referência ou avaliação de apalpador de medição) foi cancelada.
- Ocorreu uma falha de encoder (Gn_ZSW.15 = 1).
- Valor real de posição definido durante a função de referenciamento ativada.
- Localização de marca de referência e avaliação de apalpador de medição ativados simultaneamente (BI: p2508 e BI: p2509 = sinal 1).
- A função de referenciamento ativa (localização de marca de referência ou avaliação de apalpador de medição) foi desativada (BI: p2508 e BI: p2509 = sinal 0).
Remedy: - Verificar e eliminar as causas.
- Zerar a ativação (BI: p2508 e BI: p2509 = sinal 0) e ativar a função desejada.

207597 <location>Encoder 2: Função de referenciamento cancelada

Message value: -
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM

Cause: Uma função de referenciamento (localização de marca de referência ou avaliação de apalpador de medição) foi cancelada.
- Ocorreu uma falha de encoder (Gn_ZSW.15 = 1).
- Valor real de posição definido durante a função de referenciamento ativada.
- Localização de marca de referência e avaliação de apalpador de medição ativados simultaneamente (BI: p2508 e BI: p2509 = sinal 1).
- A função de referenciamento ativa (localização de marca de referência ou avaliação de apalpador de medição) foi desativada (BI: p2508 e BI: p2509 = sinal 0).

Remedy:
- Verificar e eliminar as causas.
- Zerar a ativação (BI: p2508 e BI: p2509 = sinal 0) e ativar a função desejada.

207598 <location>Encoder 3: Função de referenciamento cancelada

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Uma função de referenciamento (localização de marca de referência ou avaliação de apalpador de medição) foi cancelada.
- Ocorreu uma falha de encoder (Gn_ZSW.15 = 1).
- Valor real de posição definido durante a função de referenciamento ativada.
- Localização de marca de referência e avaliação de apalpador de medição ativados simultaneamente (BI: p2508 e BI: p2509 = sinal 1).
- A função de referenciamento ativa (localização de marca de referência ou avaliação de apalpador de medição) foi desativada (BI: p2508 e BI: p2509 = sinal 0).

Remedy:
- Verificar e eliminar as causas.
- Zerar a ativação (BI: p2508 e BI: p2509 = sinal 0) e ativar a função desejada.

207599 <location>Encoder 1: Não é possível fazer ajustes

Message value: Bloco de dados de drive: %1

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: O valor máximo do fator de tempo do encoder para conversão da posição absoluta (r0483 e/ou r2723) para incrementos de unidade de comprimento (LU) excedeu o valor da faixa (-2147483648 ... 2147483647) para exibição do valor atual de posição.

Remedy: Em termos de grandezas, se a posição absoluta (LU) máxima possível for maior que 4294967296, então o ajuste de um sobrecurso não será possível.

Para encoders rotativos calcula-se a posição absoluta máxima (LU) possível da seguinte maneira:

1. Encoder de motor sem rastreamento de posição:

p2506 * p0433 * p2505 / (p0432 * p2504)

p2506 * p0433 * p2505 * p0421 / (p0432 * p2504) para encoder multi-voltas

2. Encoder de motor com rastreamento de posição para transmissão de medição

p2506 * p0412 * p2505 / p2504

3. Encoder de motor com rastreamento de posição para transmissão de carga:

p2506 * p2721 * p0433 / p0432

4. Encoder de motor com rastreamento de posição para transmissão de medição e de carga:

p2506 * p2721

5. Encoder direto sem rastreamento de posição:

p2506 * p0433 / p0432

p2506 * p0433 * p0421 / p0432 para encoder multi-voltas

6. Encoder direto com rastreamento de posição para transmissão de medição:

p2506 * p0412

Para um encoder linear deve ser respeitado o seguinte:

- p0407 * p2503 / (2^p0419 * 10^7) <= 1.0

207600 <location>Encoder 2: Não é possível fazer ajustes

Message value: Bloco de dados de drive: %1

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: O valor máximo do fator de tempo do encoder para conversão da posição absoluta (r0483 e/ou r2723) para incrementos de unidade de comprimento (LU) excedeu o valor da faixa (-2147483648 ... 2147483647) para exibição do valor atual de posição.

Remedy: Em termos de grandezas, se a posição absoluta (LU) máxima possível for maior que 4294967296, então o ajuste de um sobrecurso não será possível.

Para encoders rotativos calcula-se a posição absoluta máxima (LU) possível da seguinte maneira:

1. Encoder de motor sem rastreamento de posição:

p2506 * p0433 * p2505 / (p0432 * p2504)

p2506 * p0433 * p2505 * p0421 / (p0432 * p2504) para encoder multi-voltas

2. Encoder de motor com rastreamento de posição para transmissão de medição

p2506 * p0412 * p2505 / p2504

3. Encoder de motor com rastreamento de posição para transmissão de carga:

p2506 * p2721 * p0433 / p0432

4. Encoder de motor com rastreamento de posição para transmissão de medição e de carga:

p2506 * p2721

5. Encoder direto sem rastreamento de posição:

p2506 * p0433 / p0432

p2506 * p0433 * p0421 / p0432 para encoder multi-voltas

6. Encoder direto com rastreamento de posição para transmissão de medição:

p2506 * p0412

Para um encoder linear deve ser respeitado o seguinte:

- p0407 * p2503 / (2^p0419 * 10^7) <= 1.0

207601 <location>Encoder 3: Não é possível fazer ajustes

Message value: Bloco de dados de drive: %1

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: O valor máximo do fator de tempo do encoder para conversão da posição absoluta (r0483 e/ou r2723) para incrementos de unidade de comprimento (LU) excedeu o valor da faixa (-2147483648 ... 2147483647) para exibição do valor atual de posição.

Remedy: Em termos de grandezas, se a posição absoluta (LU) máxima possível for maior que 4294967296, então o ajuste de um sobrecurso não será possível.
Para encoders rotativos calcula-se a posição absoluta máxima (LU) possível da seguinte maneira:
1. Encoder de motor sem rastreamento de posição:
p2506 * p0433 * p2505 / (p0432 * p2504)
p2506 * p0433 * p2505 * p0421 / (p0432 * p2504) para encoder multi-voltas
2. Encoder de motor com rastreamento de posição para transmissão de medição
p2506 * p0412 * p2505 / p2504
3. Encoder de motor com rastreamento de posição para transmissão de carga:
p2506 * p2721 * p0433 / p0432
4. Encoder de motor com rastreamento de posição para transmissão de medição e de carga:
p2506 * p2721
5. Encoder direto sem rastreamento de posição:
p2506 * p0433 / p0432
p2506 * p0433 * p0421 / p0432 para encoder multi-voltas
6. Encoder direto com rastreamento de posição para transmissão de medição:
p2506 * p0412
Para um encoder linear deve ser respeitado o seguinte:
- p0407 * p2503 / (2^p0419 * 10^7) <= 1.0

207750 <location>Drive: Parâmetro inválido

Message value: Parâmetro: %1, Índice: %2, causa da falha: %3
Drive object: HLA, HLA_840
Reaction: OFF1 (OFF2, OFF3)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: Um valor de parâmetro ajustado não é válido ou não foi corretamente inserido.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
ccbbaaaa hex: cc = causa de falha, bb = índice, aaaa = parâmetro
cc = 0: parâmetro tem o valor zero, que não é permitido.
cc = 1: haste do pisão maior do que o diâmetro do pistão.
cc = 2: cilindro sem a haste do pistão (p0311 = 0 e p0312 = 0).
cc = 3: posição de possível excesso na faixa cruzada (verifique p0407 e p0313 e, se necessário, reduza p0418).
Remedy: Ajuste os parâmetros especificados para o valor correto.

207751 <location>Drive: válvula não reage

Message value: -
Drive object: HLA, HLA_840
Reaction: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: Uma válvula com sinal de resposta da válvula foi parametrizada (p0218.2 = 1); no entanto, o valor não acompanha o setpoint.
Remedy: - Corrigir a configuração para o sinal de resposta de válvula sem gaveta (p0218.2 = 0).
- Verificar a frequência natural da válvula (p0216).
- Inverter o valor real da gaveta da válvula em caso de sinal incorreto (p0218.3).
- Verificar a válvula e a conexão da válvula.

207752 <location>Drive: Posição do pistão não possível

Message value: -
Drive object: HLA, HLA_840
Reaction: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: A calibração de êmbolo foi executada (p0476 diferente de 0) e a posição absoluta está disponível (p1407.7 = 1). Porém, a posição do êmbolo (r0094) não é mais razoável (é negativa ou maior que o curso no p0313).

Remedy: - Verificar a inversão da posição (p0410.1).

- Verificar a convenção de sentido: A posição do êmbolo (r0094) deve ser zero, se o êmbolo estiver no lado A. Ao deslocar do lado A para o lado B, velocidade e incremento de posição deverão ser valores positivos.
- Verificar a calibração de êmbolo e repetir a calibração com o êmbolo no lado A (p1909.1 = 1), se necessário.
- Repetir a calibração de êmbolo em caso de substituição de encoder.
- Repetir a calibração de êmbolo em caso de deslocamento do ponto zero da máquina.

Nota:

Ajustar o p0476 = 0 antes de confirmar a falha. Em seguida, executar novamente a calibração de êmbolo (p1909.1 = 1 para êmbolo totalmente retraído ou p1959.2 = 1 e p1960 = 1).

See also: r0094, p0476

207753 <location>Acionamento: Nenhum valor real de pressão válido presente

Message value: -

Drive object: HLA, HLA_840

Reaction: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: A função "Controlador de força", "Limitação de força" ou "Compensação do atrito estático" está ativada (p1400) e pelo menos um dos dois sensores de pressão para valor real de pressão A ou B não retorna valores válidos.

Para a as funções mencionadas acima são exigidos os dois valores reais de pressão A e B.

Remedy: - Verificar os sensores de pressão e a fiação para valor real de pressão A e B (X241 e X242).
- Verificar os valores de correção de offset para valor real de pressão A e B (p0241, p0243).
- Se necessário, desativar a função "Controlador de força", "Limitação de força" ou "Compensação do atrito estático" (p1400).

207754 <location>Acionamento: Configuração de válvula de fechamento incorreta

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: Foi detectada uma configuração incorreta da válvula de fechamento.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):

100:

O Safety Integrated está habilitado (p9601/p9801), mas o p0218.0 = 0 (válvula de fechamento não presente).

101:

O período de bloqueio das variáveis manipuladas foi ajustado menor que o tempo de espera para avaliar os contatos de resposta ao ligar a válvula de fechamento (p0230 < p9625[0]/p9825[0]).

102:

O período de bloqueio das variáveis manipuladas foi ajustado menor que o tempo de espera para avaliar os contatos de resposta ao desligar a válvula de fechamento (p0230 < p9625[1]/p9825[1]).

Remedy: Sobre o valor de falha = 100:

Verificar a Safety Integrated e a válvula de fechamento (p9601/p9801, p0218.0).

Sobre o valor de falha = 101:

Ajustar o período de bloqueio das variáveis manipuladas maior que o tempo de espera para avaliar os contatos de resposta ao ligar a válvula de fechamento (p0230 > p9625[0]/p9825[0]).

Sobre o valor de falha = 102:

Ajustar o período de bloqueio das variáveis manipuladas maior que o tempo de espera para avaliar os contatos de resposta ao desligar a válvula de fechamento (p0230 > p9625[1]/p9825[1]).

See also: p0230, p9625, p9825

207755 <location>Acionamento: Deslocamento até o encosto fixo sem controlador de força

Message value: -

Drive object: HLA, HLA_840

Reaction: OFF3 (NENHUM, OFF1, OFF2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: A função "Deslocamento até o encosto fixo" (p1545) foi selecionada, mesmo que não tenha sido ativado nenhum "Controlador de força" ou "Limitação de força" (p1400). Assim o acionamento seria movimentado com força máxima contra o encosto fixo.

Remedy: - Desativar a função "Deslocamento até o encosto fixo" (p1545), se necessário.
- Ativar o controlador de força (p1400.14 = 1).
ou
- Ativar a limitação de força no modo 1 ou modo 2 (p1400.0 = 1, p1400.1 = 1).

207756 <location>Drive: frequência natural de filtro > frequência de Shannon

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840

Reaction: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: Uma das frequências naturais de filtro é maior do que a frequência Shannon.
A frequência Shannon é calculada de acordo com a seguinte fórmula: 0.5 / p0115[0]
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Bit 0: Filtro variável manipulado 1 (p1658, p1660)
Bit 1: Filtro variável manipulado 2 (p1663, p1665)
Bit 3: Filtro variável manipulado (p1800, p1805)
Bit 4: Filtro pré-controlado (p1721, p1727)

Remedy: - reduza a frequência natural do numerador ou do denominador do filtro de setpoint da corrente envolvido.
- reduza o tempo de amostragem do controlador (p0115[0]).
- desative o filtro envolvido.

207800 <location>Acionamento: Nenhum módulo de potência disponível

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Os parâmetros de unidade de potência não podem ser lidos ou não tem nenhum parâmetro armazenado no módulo de potência.
É possível que o cabo DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e a unidade de potência foi interrompida ou está com defeito.
Nota:
Esta falha também ocorre quando se seleciona uma topologia incorreta no software de colocação em funcionamento e esta parametrização então for carregada na Control Unit.
See also: r0200

Remedy: - realize um POWER ON (desligar/ligar) para todos os componentes.
- verifique o cabo DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e a unidade de potência.
- verifique a unidade de potência e substitua se necessário.
- verifique a Control Unit e, se necessário, substitua.
- após a correção da topologia, os parâmetros devem ser carregados novamente utilizando o software de colocação em funcionamento.

207801 <location>Drive: Motor, sobrecorrente

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI
Reaction: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: O limite permitido de corrente do motor foi excedido.
- limite de corrente efetiva ajustado muito baixo.
- controlador de corrente não ajustado corretamente.
- motor foi freado com um fator de correção de torque de parada excessivamente alto.
- operação U/f: Rampa de aceleração ajustada muito pequena ou a carga é muito alta.
- operação U/f: Curto-circuito no cabo do motor ou curto à terra.
- operação U/f: Corrente do motor não coincide com a corrente do módulo motor.

Nota:
Motor síncrono: Corrente limite= 1.3 x p0323
Motor de indução: Corrente limite= 1.3 x r0209

Remedy:
- verifique os limites de corrente (p0323, p0640).
- verifique o controlador de corrente (p1715, p1717).
- reduza o fator de correção do torque de parada (p0326).
- aumente a rampa (p1318) ou reduza a carga.
- verifique o motor e os cabos do motor em relação à curto-circuito e falha à terra.
- verifique o módulo motor e a combinação com o motor.

207801 <location>Drive: Motor, sobrecorrente

Message value: -
Drive object: VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: A corrente limite permitida do motor foi excedida.
- O limite de corrente ativo foi configurado muito baixo.
- O controlador de corrente não foi configurado corretamente.
- Modo V/f: A rampa de aceleração foi configurada muito baixa ou a carga é muito alta.
- Modo V/f: Curto-circuito no cabo do motor ou contato à terra.
- Modo V/f: A corrente do motor é incompatível com a corrente do módulo de potência.
- Ligação no motor em giro sem a função de partida em movimento (p1200).

Nota:
Corrente limite = 2 x mínimo (p0640, 4 x p0305 x p0306) >= 2 x p0305 x p0306

Remedy:
- Verificar os limites de corrente (p0640).
- Controle vetorial: Verificar o controlador de corrente (p1715, p1717).
- Controle V/f: Verificar o limitador de corrente (p1340 ... p1346).
- Aumentar a rampa de aceleração (p1120) ou reduzir a carga.
- Inspecionar o motor ou os cabos do motor quanto a curto-circuito ou a um contato à terra.
- Verificar o motor quanto a sua ligação estrela/triângulo e quanto a parametrização dos dados da plaqueta de características.
- Verificar a combinação do módulo de potência e motor.
- Selecionar a função de partida em movimento (p1200), se a ativação deve ocorrer com o motor em giro.

207802 <location>Acionamento: Alimentação ou módulo de potência não está pronto

Message value: -
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF2 (NENHUM)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: A alimentação ou o drive responde como indisponível, após um comando de ligar interno.
- Tempo de monitoração muito curto.
- Tensão DC-Link não disponível.
- Respectiva alimentação ou drive do componente mencionado está com defeito.
- Tensão de alimentação ajustada incorretamente.

Remedy:
- Aumentar o tempo de monitoração (p0857).
- Providenciar tensão DC-Link. Verificar o busbar do DC-Link. Habilitar a alimentação.
- Substituir a respectiva alimentação ou drive do componente mencionado.
- Verificar o ajuste da tensão de alimentação (p0210).

See also: p0857

207805 <location>Alimentação: Módulo de potência, sobrecarga I2t

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Foi excedido o limite de alarme para sobrecarga I2t (p0294) do módulo de potência.

Remedy:
- Reduzir a carga contínua.
- Adaptar o ciclo de carga.

207805 <location>Acionamento: Módulo de potência, sobrecarga I2t

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Foi excedido o limite de alarme para sobrecarga I2t (p0294) do módulo de potência.
Ocorre a reação parametrizada no p0290.
See also: p0290

Remedy:
- Reduzir a carga contínua.
- Adaptar o ciclo de carga.
- Verificar a atribuição das correntes nominais do motor e do Motor Module.

207807 <location>Drive: curto-circuito/falha de aterramento detectado

Message value: %1

Drive object: VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2 (NENHUM)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Um curto-circuito fase-fase ou falha de aterramento foi detectado nos terminais de saída de motor do conversor.
Falha (r0949, representação decimall):
1: Curto-circuito, fases U-V
2: Curto-circuito, fases U-W
3: Curto-circuito, fases V-W
4: Falha de aterramento com sobrecorrente
1xxxx: Falha de aterramento com corrente em fase U detectada (xxxx = componente da corrente em fase V em por mil)
2xxxx: Falha de aterramento com corrente em fase V detectada (xxxx = componente da corrente em fase U em por mil)
Nota:
A troca dos cabos de rede e do motor é também identificada como um curto-circuito do motor.
A conexão ao motor que não é desenergizado ou parcialmente desenergizado é detectado possivelmente como falha de aterramento.

Remedy: - verifique a conexão do conversor do motor por curto-circuito fase-fase.
- desfaça a troca dos cabos de rede e de motor.
- verifique por falhas de aterramento.
Para uma falha de aterramento:
- não habilite os pulsos na conexão do motor rotativo sem a função "Reinício de voo" desativada (p1200).
- aumente o tempo de desenegização (p0347).
- se necessário, desative o monitoramento (p1901).

207808 <location>HF Damping Module: amortecimento não está pronto

Message value: Nova mensagem: %1
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: No acionamento ou no estado de acionamento, o HF Damping Module não retorna um sinal de pronto.
Remedy: - Verifique a fiação de DRIVE-CLiQ ao HF Damping Module.
- verifique a tensão de alimentação 24V.
- se necessário, substitua o HF Damping Module.
Nota:
HF Damping Module

207810 <location>Acionamento: EEPROM de módulo de potência sem dados nominais

Message value: -
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: No EEPROM do módulo de potência não foi armazenado nenhum dado nominal.
See also: p0205, r0205, r0206, p0206, r0207, p0207, r0208, p0208, r0209, p0209
Remedy: Substituir o módulo de potência ou informar a assistência técnica da Siemens.

207815 <location>Acionamento: O módulo de potência foi alterado

Message value: Parâmetro: %1
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: O código do atual módulo de potência não corresponde com o número armazenado. Isto ocorre se o estágio de comparação no p9906 ou no p9908 não estiver em 2 (baixo) ou em 3 (mínimo).
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Número do parâmetro incorreto.
See also: r0200, p0201

Remedy: Conectar o módulo de potência original e ligar a Control Unit novamente (POWER ON) ou ajuste p0201 para r0200 e encerre o comissionamento com p0010 = 0.

Para fontes, as seguintes aplicações:

Reatores ou filtros de linha devem ser usados os que são especificados para um novo módulo de potência. Uma rotina de identificação de alimentação e DC link (p3410 = 5) deve então ser executada. Não é possível trocar o módulo de potência sem o re-comissionamento do sistema, caso diferir do módulo antigo para o novo, o tipo de alimentação (A_Infeed, B_Infeed, S_Infeed), o tipo de construção/design (booksize, chassis) ou classe de tensão.

Para inversores, as seguintes aplicações:

Se o novo módulo de potência é aceito, então se necessário, o limite de corrente p0640 pode ser reduzida a corrente máxima no módulo de potência (r0209) (limite de torque permanece o mesmo).

Se não só o módulo de potência é trocado, mas também o motor, então o motor deve ser re-comissionado (ex. usando p0010 = 1). Também é necessário se o motor ainda está sendo atualizado via DRIVE-CLiQ.

See also: r0200

207815 <location>Acionamento: O módulo de potência foi alterado

Message value: Parâmetro: %1

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: O código do atual módulo de potência não corresponde com o número armazenado. Isto ocorre se o estágio de comparação no p9906 ou no p9908 não estiver em 2 (baixo) ou em 3 (mínimo).

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):

Número do parâmetro incorreto.

See also: r0200, p0201

Remedy: Conectar o módulo de potência original e ligar a Control Unit novamente (POWER ON) ou ajuste p0201 para r0200 e encerre o comissionamento com p0010 = 0.

Para fontes, as seguintes aplicações:

Reatores ou filtros de linha devem ser usados os que são especificados para um novo módulo de potência. Uma rotina de identificação de alimentação e DC link (p3410 = 5) deve então ser executada. Não é possível trocar o módulo de potência sem o re-comissionamento do sistema, caso diferir do módulo antigo para o novo, o tipo de alimentação (A_Infeed, B_Infeed, S_Infeed), o tipo de construção/design (booksize, chassis) ou classe de tensão.

Para inversores, as seguintes aplicações:

Se o novo módulo de potência é aceito, então se necessário, o limite de corrente p0640 pode ser reduzida a corrente máxima no módulo de potência (r0209) (limite de torque permanece o mesmo).

Se não só o módulo de potência é trocado, mas também o motor, então o motor deve ser re-comissionado (ex. usando p0010 = 1). Também é necessário se o motor ainda está sendo atualizado via DRIVE-CLiQ.

Se o estágio de comparação no p9906 está ajustado para 2, 3, então o comissionamento pode ser finalizado (p0010 = 0) e a falha reconhecida.

See also: r0200

207815 <location>Acionamento: O módulo de potência foi alterado

Message value: Parâmetro: %1

Drive object: VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: O código do atual módulo de potência não corresponde com o número armazenado. Isto ocorre se o estágio de comparação no p9906 ou no p9908 não estiver em 2 (baixo) ou em 3 (mínimo).

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):

Número do parâmetro incorreto.

See also: r0200, p0201

Remedy: - Conecte o módulo de potência original e ligue a Control Unit (POWER ON) novamente.
- Ajuste p0201 para r0200 e abandone a colocação em funcionamento com p0010 = 0.
Nota:
Se o tipo de unidade de potência foi modificado (consulte r0203) e o motor substituído, então o motor será colocado em funcionamento novamente (por exemplo, utilizando p0010 = 1, p3900 = 3, p1900 = 1, 2). Isso também é necessário se os dados do motor ainda estiverem que ser baixados pelo DRIVE-CLiQ.
Se a nova unidade de potência for aceita, então o limite de corrente p0640 poderá ser reduzido por uma corrente máxima menor da unidade de potência (r0209) (limites de torque são mantidos).
Se o estágio de comparação em p9906 é ajustado para 2, 3, então pode-se sair da colocação em funcionamento (p0010 = 0) e confirmar a falha. Este procedimento não é recomendado para diferentes tipos de unidades de potência.
See also: r0200

207820 <location>Acionamento: Sensor de temperatura não conectado

Message value: %1
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: O sensor de temperatura indicado no p0600 para monitoramento da temperatura do motor não está disponível.
Valor de advertência (r2124, interpretar como decimal):
1: p0601 = 10 (SME), mas no p0600 não foi selecionada a interpretação pelo encoder.
2: p0600 = 10 (BICO), mas a fonte de sinais (p0603) não foi interligada.
3: p0601 = 11 (BICO), mas no p0600 não foi selecionada a interpretação através da interligação BICO (20 ou 21).
4: p0601 = 11 (BICO) e p4610-p4613 > 0, mas a fonte de sinais correspondente (p0608, p0609) não foi interligada.
5: O componente com a interpretação do sensor não está presente ou foi removido temporariamente.
6: A interpretação através do Motor Module não é possível (r0192.21).
Remedy: Para o valor de advertência = 1:
- Configurar o encoder com sensor de temperatura no p0600.
Para o valor de advertência = 2:
- Interligar o p0603 com o sinal de temperatura.
Para valor de advertência = 3, 4:
- Configurar o sensor de temperatura disponível (p0600, p0601).
- Configurar o p4610 ... p4613 = 0 (sem sensor) ou interligar o p0608 e o p0609 com o sinal de temperatura externo.
Para o valor de advertência = 5:
- Conectar o componente com o sensor de temperatura. Verificar a conexão DRIVE-CLiQ.
Para o valor de advertência = 6:
- Atualizar o Firmware do Motor Module. Conectar o sensor de temperatura através do encoder.
See also: p0600, p0601

207825 <location>Acionamento: Modo de simulação ativado

Message value: -
Drive object: VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: O modo de simulação está ativado.
O acionamento somente pode ser ligado se a tensão DC-Link for menor que 40 V.
Remedy: Nenhum necessário.
O aviso some automaticamente quando o modo de simulação é desativado com p1272 = 0.

207826 <location>Acionamento: A tensão DC-Link no modo de simulação é muito alta

Message value: -
Drive object: VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: O modo de simulação está ativado e a tensão DC-Link é maior que o valor permitido de 40 V.
Remedy: - Desativar modo de simulação (p1272 = 0) e confirmar a falha.
- Reduzir a tensão de entrada para obter uma tensão DC-Link abaixo de 40 V.

207840 <location>Acionamento: Falta operação da alimentação

Message value: -
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF2 (NENHUM)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: O sinal "Operação de alimentação" não está disponível, mesmo que as habilitações para o acionamento estejam presentes além do tempo de monitoração (p0857) parametrizado.
- Alimentação não está em operação.
- A interconexão da entrada de binector para o sinal de pronto está incorreta ou ausente (p0864).
- Atualmente a alimentação executa a identificação de rede.

Remedy: - Colocar a alimentação em operação.
- Verificar a interconexão da entrada do binector para o sinal "Operação de alimentação" (p0864).
- Aumentar o tempo de monitoração (p0857).
- Aguardar pela conclusão da identificação de rede da alimentação.

See also: p0857, p0864

207841 <location>Acionamento: Retirada operação da alimentação

Message value: -
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: O sinal "Operação da alimentação" foi retirado durante a operação.
- A interconexão da entrada de binector para o sinal "Operação da alimentação" está incorreta ou ausente (p0864).
- As liberações da alimentação serão desativadas.
- A alimentação retira o sinal "Operação da alimentação" devido a uma falha.

Remedy: - Verificar a interconexão na entrada binector para o sinal "fonte operando" (p0864).
- Verificar o sinal de habilitação na fonte e habilitar, se necessário.
- Remover e reconhecer uma falha na fonte.

Nota:
Se o acionamento está projetado para DC link regenerativo, então a resposta a falhas deve ser parametrizada para NONE, OFF1 ou OFF3 para que o acionamento possa continuar operando após a falha na rede.

207850 <location>Alarme externo 1

Message value: -
Drive object: All objects
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: A condição para o "Alarme externo 1" foi preenchida.
Nota:
O "Alarme externo 1" é sinalizado por um flanco 1/0 através da entrada de binector p2112.
See also: p2112
Remedy: Eliminar as causas para este alarme.

207851 <location>Alarme externo 2

Message value: -
Drive object: All objects
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: A condição para o "Alarme externo 2" foi preenchida.
Nota:
O "Alarme externo 2" é sinalizado por um flanco 1/0 através da entrada de binector p2116.
See also: p2116
Remedy: Eliminar as causas para este alarme.

207852 <location>Alarme externo 3

Message value: -
Drive object: All objects
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: A condição para o "Alarme externo 3" foi preenchida.
Nota:
O "Alarme externo 3" é sinalizado por um flanco 1/0 através da entrada de binector p2117.
See also: p2117
Remedy: Eliminar as causas para este alarme.

207860 <location>Falha externa 1

Message value: -
Drive object: All objects
Reaction: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)
Vector: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)
Hla: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Cause: A condição para a "Falha externa 1" foi preenchida.
Nota:
A "Falha externa 1" é sinalizada por um flanco 1/0 através da entrada de binector p2106.
See also: p2106
Remedy: - Eliminar as causas desta falha.
- Confirmar a falha.

207861 <location>Falha externa 2

Message value: -
Drive object: All objects
Reaction: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)
Vector: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)
Hla: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Cause: A condição para a "Falha externa 2" foi preenchida.
Nota:
A "Falha externa 2" é sinalizada por um flanco 1/0 através da entrada de binector p2107.
See also: p2107

Remedy: - Eliminar as causas desta falha.
- Confirmar a falha.

207862 <location>Falha externa 3

Message value: -
Drive object: All objects
Reaction: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)
Vector: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)
Hla: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Cause: A condição para a "Falha externa 3" foi preenchida.
Nota:
A "Falha externa 3" é sinalizada por um flanco 1/0 através dos seguintes parâmetros:
- Operador lógico AND da entrada de binector p2108, p3111, p3112.
- Retardo de conexão p3110.
See also: p2108, p3110, p3111, p3112
Remedy: - Eliminar as causas desta falha.
- Confirmar a falha.

207890 <location>Proteção interna de tensão / curto-circuito interno na armadura com STO ativo

Message value: -
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF2
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: O curto-circuito interno induzo (p1231 = 4) não é possível, pois foi habilitado o Safe Torque Off (STO). Os pulsos não podem ser liberados.
Remedy: Desativar o curto-circuito interno induzo (p1231=0) ou desativar o Safe Torque Off (p9501 = p9561 = 0).
Nota:
STO: Safe Torque Off / SH: Safe standstill

207898 <location>Acionamento: A partida com o motor girando falhou por causa do fluxo baixo

Message value: -
Drive object: VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF2
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: Durante a localização do motor síncrono com excitação separada com medição da tensão detectou-se que o fluxo estava muito baixo após expirar o tempo de excitação.
Remedy: Aumentar o tempo de excitação (p0346).
See also: p0346

207899 <location>Drive: não é possível o monitoramento de afogamento

Message value: Parâmetro: %1
Drive object: VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM

Cause: O monitoramento de afogamento não é possível em razão de uma mudança ter sido feita no modo controlado de velocidade de malha aberta antes do tempo de espera p2177 foi expirada.
Esta situação pode ocorrer somente se as seguintes condições se aplicarem:
p1300 = 20
p2177 > p1758
p1750.2 = 0
p1750.6 = 0

Remedy: - Desative a mudança na operação controlada de velocidade de malha aberta ao operar o limite de torque p1750.6 = 0).
Condição:
Nenhum reverso pela faixa de operação controlada de velocidade de malha aberta p1755 dentro do tempo p1758 na operação no limite de torque.
- reduza o tempo de espera de detecção de afogamento (p2177 < p1758).
- Ative a operação controlada de malha fechada da parada e mais alto (p1750.2 = 1).
Condição:
Não há carga ativa, por exemplo, um equipamento de içamento
- Utilize um modo de operação com encoder (p1300 = 21).

207900 <location>Acionamento: Motor bloqueado/Controlador de rotação no encosto

Message value: -

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI

Reaction: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: O motor trabalha além do tempo especificado no p2177 no limite de torque e abaixo do limite de rotação no p2175.
Esta mensagem também pode ser ativada quando o valor de rotação real oscilar e a saída do controlador de rotação sempre aparecer momentaneamente no encosto.
See also: p2175, p2177

Remedy: - verifique o giro livre do motor.
- verifique os limites efetivos de torque (r1538, r1539).
- verifique o parâmetro, a mensagem "Motor bloqueado" e, se necessário, corrija-o (p2175, p2177).
- verifique a inversão do valor atual (p0410).
- verifique a conexão do encoder do motor.
- verifique o número do pulso do encoder (p0408).
- para SERVO com operações sem encoder e motores com faixa de potência menor (< 300 W), aumente a frequência de pulso (p1800).
- após desmarcar o modo de função "Posicionador básico" (EPOS), verifique o limite de torque do motor (p1528) e de recuperação (p1529) e modifique novamente.

207900 <location>Acionamento: Motor bloqueado

Message value: -

Drive object: VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: O motor trabalha além do tempo especificado no p2177 no limite de torque e abaixo do limite de rotação no p2175.
Esta mensagem também pode ser ativada quando o valor de rotação real oscilar e a saída do controlador de rotação sempre aparecer momentaneamente no encosto.
Se o modo de simulação estiver ativado (p1272 = 1) e se o controle com encoder rotativo estiver ativo (p1300 = 21), então será gerada uma mensagem de bloqueio quando o sinal de encoder não vier de um motor, o qual é acionado com o setpoint de torque do controle.
See also: p2175, p2177

Remedy: - verifique o giro livre do motor.
- verifique os limites efetivos de torque (r1538, r1539).
- verifique o parâmetro, a mensagem "Motor bloqueado" e, se necessário, corrija-o (p2175, p2177).
- verifique a inversão do valor atual (p0410).
- verifique a conexão do encoder do motor.
- verifique o número do pulso do encoder (p0408).
- após desmarcar o modo de função "Posicionador básico" (EPOS), verifique o limite de torque do motor (p1528) e de recuperação (p1529) e modifique novamente.
- no modo simulação e operação com encoder de velocidade, o módulo de potência em que o motor está conectado deve ser ativado e deve ser fornecido com o setpoint de torque do controle simulado de loop fechado. Caso contrário, modifique o controle sem encoder (consulte p1300).
- verifique a direção dos sinais habilitados de rotação para um reinício curto do motor (p1110, p1111).
- para o controle U/f: verifique os limites da corrente e os tempos de aceleração (p0640, p1120).

207901 <location>Acionamento: Motor, sobrevelocidade

Message value: -

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI

Reaction: Servo: OFF2 (IASC/FREIODC)
Vector: OFF2 (IASC/FREIODC)
Hla: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: A velocidade máxima permitida foi excedida em sentido positivo ou negativo.
A velocidade positiva máxima permitida é formada como segue: Mínimo (p1082, CI: p1085) + p2162
A velocidade negativa máxima permitida é formada como segue: Máximo (-p1082, CI: 1088) - p2162

Remedy: Para a rotação positiva de direção aplica-se o que segue:
- Verificar r1084 e se requerido, corrigir p1082, CI:p1085 e p2162.
Para a rotação negativa de direção aplica-se o que segue:
- Verificar r1087 e se requerido, corrigir p1082, CI:p1088 e p2162.

207901 <location>Acionamento: Motor, sobrevelocidade

Message value: -

Drive object: VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2 (IASC/FREIODC)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: A velocidade máxima permitida foi excedida em sentido positivo ou negativo.
A velocidade positiva máxima permitida é formada como segue: Mínimo (p1082, CI: p1085) + p2162
A velocidade negativa máxima permitida é formada como segue: Máximo (-p1082, CI: 1088) - p2162

Remedy: Para sentido de giro positivo aplica-se o seguinte:
- Verificar o r1084 e eventualmente corrigir o p1082, CI: p1085 e p2162.
Para sentido de giro negativo aplica-se o seguinte:
- Verificar o r1087 e eventualmente corrigir o p1082, CI: p1088 e p2162.
Ativar o controle prévio do controlador de limite de rotação (p1401.7 = 1).
Aumentar a histerese para mensagem de sobrerotação p2162. Este limite superior depende da rotação de motor máxima p0322 e da rotação máxima p1082 do canal de setpoint.

207902 <location>Acionamento: Motor parado

Message value: %1

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI

Reaction: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: O sistema identificou que o motor está parado por um tempo maior do que o ajustado em p2178.
Valor da falha (r0949, interpretar como decimal):
1: Detecção de parada usando r1408.11 (p1744, p0492).
2: Detecção de parada usando r1408.12 (p1745) ou pela diferença de fluxo (r0083 - r0084).
3: Detecção de parada usando r0056.11 (somente para motores sincronizados excitados separadamente).
See also: p1744, p2178

Remedy: No controle de rotação e de torque com encoder rotativo vale o seguinte:
- Verificar o sinal de rotação (interrupção de cabo, polaridade, número de pulsos, ruptura do eixo do encoder).
- Inspecionar o encoder rotativo quando houve uma comutação para outro encoder rotativo por causa de uma mudança de bloco de dados. Este deverá estar associado com o mesmo motor que é controlado durante a mudança de blocos de dados.

Se não existir nenhuma falha, a tolerância de falha (p1744 ou p0492) poderá ser aumentada.
No controle de rotação e de torque sem encoder rotativo vale o seguinte:
- Verifique se o acionamento pára com carga durante a operação controlada (r1750.0). Em caso positivo, aumentar o valor nominal da corrente via p1610.
- Verificar se o acionamento pára com a carga quando o valor nominal de rotação ainda for zero. Em caso positivo, aumentar o valor nominal da corrente via p1610.
- Se o tempo de excitação do motor (r0346) for drasticamente reduzida, ela deverá ser aumentada novamente.
- Verificar os limites de corrente (p0640, r0067). No caso de limites de corrente muito baixos, o acionamento não poderá ser magnetizado.
- Verificar o controlador de corrente (p1715, p1717) e o controlador de adaptação de rotações (p1764, p1767). se a dinâmica foi reduzida drasticamente, esta deverá ser elevada novamente.
- Inspecionar o encoder rotativo quando houve uma comutação para outro encoder rotativo por causa de uma mudança de bloco de dados. Este deve estar associado com o motor que é controlado durante a mudança de blocos de dados.

Se não existir nenhuma falha, a tolerância de falha (p1745) ou o tempo de retardo (p2178) poderá ser aumentado.
Em motores síncronos de ímã externo (controle com encoder rotativo) vale o seguinte:
- Verificar o sinal de rotação (interrupção de cabo, polaridade, número de pulsos).
- Assegurar a parametrização do motor (parâmetros da plaqueta de identificação e do diagrama de circuito).
- Verificar o excitador e interfaces de controle.
- Assegurar a maior dinâmica possível do controle de corrente de excitação.
- Verificar o controle de rotações quanto ao comportamento de oscilações e no caso de oscilações de ressonância empregar o filtro supressor de banda.
- Não exceder o número de rotações máximo (p2162).

Se não existir nenhuma falha, o tempo de retardo (p2178) poderá ser aumentado.

207902 <location>Acionamento: Motor parado

Message value: %1
Drive object: VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: O sistema identificou que o motor está parado por um tempo maior do que o ajustado em p2178.
Valor da falha (r0949, interpretar como decimal):
1: Detecção de parada usando r1408.11 (p1744, p0492).
2: Detecção de parada usando r1408.12 (p1745) ou pela diferença de fluxo (r0083 - r0084).
3: Detecção de parada usando r0056.11 (somente para motores sincronizados excitados separadamente).
See also: p1744, p2178

Remedy: Sempre deve-se garantir cuidadosamente a execução da identificação de dados do motor (p1910) e a medição rotativa (p1960) (consulte também o r3925). Em motores sincronizados com encoder é necessário realizar o ajuste do encoder (p1990).

No controle de torque e velocidade de loop fechado com encoder rotativo aplica-se o seguinte:

- verifique o sinal de velocidade (ruptura de cabo, polaridade, número de traços, ruptura do eixo do encoder).

- verifique o encoder de velocidade assim que houver uma comutação para outro encoder rotativo por causa de uma mudança de grupos de dados. Este deve estar conectado ao mesmo motor que é controlado durante a mudança de grupos de dados.

Se não houver nenhuma falha, a tolerância de falha (p1744 ou p0492) poderá ser aumentada. Em Resolvers com grande ondulação de sinais deve-se, por exemplo, aumentar o p0492 e filtrar o sinal de velocidade (p1441, p1442).

Se o arriamento ocorrer na faixa do modelo de monitor e com velocidade abaixo de 30 % da rotação nominal do motor, então pode-se passar diretamente do modelo de corrente para a gravação de fluxo (p1401.5 = 1). Neste caso recomenda-se ativar a mudança de modelos controlada por tempo (p1750.4 = 1) ou aumentar significativamente os limites de mudança de modelo (p1752 > 0.35 x p0311; p1753 = 5 %).

- verifique o encoder de velocidade caso outro encoder de velocidade seja selecionado utilizando a mudança do grupo de dados. Isso deve ser conectado ao motor que é controlado para a mudança do grupo de dados.

No controle de velocidade de loop fechado e de torque sem encoder rotativo aplica-se o seguinte:

- Verifique se o drive arria sozinho com a carga quando está em operação controlada (r1750.0) ou se o setpoint de velocidade ainda for zero. Em caso afirmativo, aumente o setpoint de corrente pelo p1610 ou ajuste o p1750.2 = 1 (controle vetorial sem encoder até a parada total para cargas passivas).

- Se o tempo de excitação do motor (p0346) diminuiu significantemente e se o drive arriar ao ser ligado e se executar imediatamente, então o p0346 deve ser aumentado novamente ou a magnetização rápida é selecionada (p1401).

- verifique o controlador de corrente (p1715, p1717) e o controlador de adaptação de velocidade (p1764, p1767). Se a dinâmica for drasticamente reduzida, esta deverá ser aumentada novamente.

Se não houver nenhuma falha, a tolerância de falha (p1745) ou o tempo de retardo (p2178) poderá ser aumentado.

Para controle de loop fechado e de torque aplica-se o seguinte:

- Verifique se um dos cabos de alimentação do motor foi desconectado.

- verifique os limites de corrente (p0640, r0067, r0289). Se os limites de corrente forem muito baixos, o drive não pode ser magnetizado.

- Se a falha ocorrer com o valor de erro 2 quando o motor é acelerado muito rápido na faixa de enfraquecimento de campo, então o desvio entre o setpoint de fluxo e o valor real de fluxo pode ser reduzido com a diminuição do p1596 ou p1553, além de ser evitada a mensagem correspondente.

Em motores sincronizados excitados separadamente (controle de loop fechado com encoder de velocidade) aplica-se o seguinte:

- verifique o sinal de velocidade (ruptura de cabo, polaridade, número de traços).

- garanta a parametrização correta do motor (parâmetros da plaqueta de características e do diagrama de circuito).

- verifique o excitador e as interfaces para o controle de loop fechado.

- garanta a dinâmica mais alta possível do controle de loop fechado de corrente de excitação.

- verifique o controle de velocidade quanto ao comportamento de oscilações e, no caso de oscilações de ressonância, utilize o filtro supressor de banda.

- não exceda o número máximo de velocidade (p2162).

Se não houver nenhuma falha, o tempo de retardo (p2178) poderá ser aumentado.

207903 <location>Acionamento: Motor, desvio de velocidade

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O valor absoluto da diferença entre as duas velocidades nominais (p2151, p2154) e o valor atual da velocidade (r2169) excede o limiar da tolerância (p2163) maior que a tolerada (p2164, p2166).
O alarme é somente habilitado para p2149.0 = 1.
Possíveis causas são:
- A torque da carga é maior do que o torque nominal.
- Na aceleração, o limite de torque/corrente/potência é alcançado. Se o limite não é suficiente, então é possível que o acionamento tenha sido subdimensionado.
- Para controle de torque em malha fechada, velocidade nominal não segue juntamente com a velocidade real.
- Para controle Vdc ativo.
Para controle U/f, a condição de sobrecarga é detectada como o controle de Imax está ativo.
See also: p2149

Remedy:
- Aumentar o p2163 e/ou p2166.
- Aumentar limites de torque/corrente/potência.
- Para o controle de torque em malha fechada: A velocidade nominal deveria acompanhar a velocidade atual.
- Desative o alarme com p2149.0 = 0

207904 <location>Curto-circuito externo induzo: Falta resposta do contator "Fechado"

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2 (NENHUM)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: No fechamento a resposta do contator (p1235) não indicou o sinal "Fechado" (r1239.1 = 1) durante o tempo de monitoração (p1236).

Remedy:
- Verifique se a resposta do contator está conectada corretamente (p1235).
- Verificar a lógica da resposta do contator (r1239.1 = 1: "Fechado", r1239.1 = 0: "Aberto").
- Aumentar o tempo de monitoração (p1236).
- Se for necessário, ajuste o curto-circuito externo induzo sem resposta do contator (p1231 = 2).

207905 <location>Curto-circuito externo induzo: Falta resposta do contator "Aberto"

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2 (NENHUM)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Na abertura a resposta do contator (p1235) não indicou o sinal "Aberto" (r1239.1 = 0) durante o tempo de monitoração (p1236).

Remedy:
- Verifique se a resposta do contator está conectada corretamente (p1235).
- Verificar a lógica da resposta do contator (r1239.1 = 1: "Fechado", r1239.1 = 0: "Aberto").
- Aumentar o tempo de monitoração (p1236).
- Se for necessário, ajuste o curto-circuito externo induzo sem resposta do contator (p1231 = 2).

207906 <location>Curto-circuito induzido / proteção interna de tensão: Parametrização incorreta

Message value: Causa da Falha: %1, dados do motor: %2

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: O curto-circuito do induzido foi parametrizado incorretamente.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):

zzzzyyxx: zzzz = Causa da falha, xx = Conjunto de dados de motor

zzzz = 0001 hex = 1 dec:

Nenhum motor síncrono de ímã permanentemente foi selecionado.

zzzz = 0002 hex = 2 dec:

Nenhum motor assíncrono selecionado.

zzzz = 0065 hex = 101 dec:

Curto-circuito externo do induzido: A saída (r1239.0) não foi ligada à fiação.

zzzz = 0066 hex = 102 dec:

Curto-circuito externo do induzido com resposta do contator: Nenhuma resposta interconectada (BI: p1235). A resposta tem de estar interconectada com todos os conjuntos de dados de comando (CDS).

zzzz = 0067 hex = 103 dec:

Curto-circuito externo do induzido sem resposta do contator: O tempo de espera ao abrir (p1237) é 0.

zzzz = 00C9 hex = 201 dec:

Proteção de tensão interna: A corrente de saída máxima do Motor Module (r0209) é menor que 1.8 x corrente de curto--circuito do motor (r0331).

zzzz = 00CA hex = 202 dec:

Proteção de tensão interna: Não é utilizado nenhum Motor Module do tipo booksize nem do tipo chassi.

zzzz = 00CB hex = 203 dec:

Proteção de tensão interna: A corrente de curto-circuito do motor (p0320) é maior que a corrente máxima do motor (p0323).

zzzz = 00CC hex = 204 dec:

Proteção de tensão interna: A ativação (p1231 = 4) não foi estabelecida para todos os conjuntos de dados de motores síncronos (p0300 = 2xx, 4xx).

Remedy: Sobre o valor de falha = 1:

- Um curto-circuito do induzido / proteção de tensão somente é permitido em motores síncronos de ímã permanente. A posição mais alta do tipo de motor em p0300 deve ser 2 ou 4.

Sobre o valor de falha = 101:

- Com o sinal de saída r1239.0 o contator deverá ser ativado para o circuito do curto-circuito externo do induzido. Por exemplo, o sinal pode ser interconectado a um terminal de saída via entrada de binector p0738. Antes que esta falha possa ser confirmada, o parâmetro p1231 precisa ser redefinido.

Sobre o valor de falha = 102:

- Se for selecionado o curto-circuito externo do induzido com resposta do contator (p1231 = 1), o sinal de resposta deverá ser ligado em um terminal de entrada (z. B. r722.x) e então ser interconectado na BI: p1235.

- Como alternativa, pode-se selecionar o curto-circuito externo do induzido sem resposta do contator (p1231 = 2).

Sobre o valor de falha = 103:

- Se for selecionado o curto-circuito externo do induzido sem resposta do contator (p1231 = 2), deve-se parametrizar um tempo de espera no p1237. Em todo caso, este tempo deverá ser maior que o tempo real de abertura do contator, pois o Motor Module entraria em curto-circuito!

Sobre o valor de falha = 201:

- Deverá ser utilizado um Motor Module com uma corrente máxima maior ou um motor com uma corrente de curto-circuito menor. A corrente máxima do Motor Module deverá ser maior que 1.8 x corrente de curto-circuito do motor.

Sobre o valor de falha = 202:

- Para a proteção de tensão interna deverá ser utilizado um Motor Module do tipo booksize ou chassi.

Sobre o valor de falha = 203:

- Para a proteção de tensão interna somente utilizar motores à prova de curtos-circuitos.

Sobre o valor de falha = 204:

- A proteção de tensão interna deve ser ativada para todos os conjuntos de dados de motor com motores síncronos (p0300 = 2xx, 4xx) (p1231 = 3) ou então ser desativada para todos os conjuntos de dados de motor (p1231 diferente de 3). Com isso garantimos que a proteção não seja cancelada acidentalmente por uma comutação de conjuntos de dados. Esta falha somente pode ser confirmada assim que esta condição for preenchida.

207907 <location>Armadura interna curto-circuito: Após a supres. de pulsos os terminais motor não estão sem potencial

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: A função "Proteção de tensão interna" (p1231 = 3) foi ativada.

Deve ser observado o seguinte:

- Quando a proteção de tensão interna está ativa, após a supressão de pulsos, em todos os terminais do motor estarão a metade da tensão do DC link (sem a proteção de tensão interna, os terminais do motor têm potencial zero)!
- Somente é permitido usar motores que são a prova de curto-circuito (p0320 < p0323).
- O Motor Module deve ser capaz continuar conduzindo a 1.8 da corrente de curto-circuito (r0331) do motor (r0289).
- A proteção de tensão interna não pode ser interrompida devido a resposta de falha. Se uma condição de sobrecorrente ocorre durante a ativação, a proteção de tensão interna, então este pode destruir o Motor Module e/ou o motor.
- Se o Motor Module não o suporta independentemente, a proteção de tensão interna (r0192.10 = 0), de forma a assegurar a segurança, funcionamento confiável quando a alimentação falha, uma fonte externa 24 V (UPS) deve ser usada para os componentes.
- Se o Motor Module não o suporta independentemente, a proteção da tensão interna (r0192.10 = 1), de forma a assegurar a segurança, funcionamento confiável quando a alimentação falha, uma fonte externa 24 V para componentes deve ser providenciado, dentro de um Control Supply Module.
- Se a proteção interna de tensão está ativa, não é possível que o motor seja ligado a carga por um longo período de tempo (ex.: como um resultado de cargas que movem o motor ou outro acoplamento do motor).

Remedy: Nenhum necessário.

Este serve de aviso para o usuário.

207908 <location>Armadura interna de curto-circuito ativa

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O Motor Module acusa que o motor está em curto-circuito através do semicondutor de potência (r1239.5 = 1). Os pulsos não podem ser liberados. A armadura interna de curto- circuito é selecionada (p1231 = 4):

Remedy: E motores síncronos a frenagem por curto-circuito induzido é ativada com a entrada de binector p1230 = sinal 1.

See also: p1230, p1231

207909 <location>Proteção interna de tensão: A desativação só é ativada após o POWER ON

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM

Acknowledge: POWER ON

Cause: A desativação da proteção interna de tensão (p1231 diferente de 3) somente estará ativa após o POWER ON.

O sinal de estado r1239.6 = 1 indica que a proteção interna de tensão está pronta.

Remedy: Nenhum necessário.

Serve de aviso para o usuário.

207910 <location>Acionamento: Sobretemperatura do motor

Message value: %1

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: KTY:
A temperatura do motor excedeu o limite de alarme (p0604 ou p0616).
PTC:
O limite de ativação de 1650 Ohm foi excedido.
Alarme (r2124, representação decimall):
Número do canal de temperatura que gerou a mensagem.
See also: p0604, p0612, p0617, p0618, p0619, p0625, p0626, p0627, p0628

Remedy: - Verificar a carga do motor.
- Verificar a temperatura ambiente e a ventilação do motor.
- Verificar o PTC ou o contato normalmente fechado bimetálico.
- Verificar os limites de monitoramento (p0604, p0605).
- Verificação a ativação e os parâmetros do modelo de temperatura do motor (p0612, p0626 e posteriores).
See also: p0612, p0617, p0618, p0619, p0625, p0626, p0627, p0628

207910 <location>Acionamento: Sobretemperatura do motor

Message value: %1

Drive object: VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: KTY ou nenhum sensor:
A temperatura de motor medida ou a temperatura do modelo de temperatura de motor 2 excedeu o limite de alarme (p0604 ou p0616). Ocorre a reação parametrizada em p0610.
PTC ou contato bimetálico NC:
O limite de ativação de 1650 Ohm foi excedido ou o contato NC foi aberto.
Alarme (r2124, representação decimall):
- Nenhum SME selecionado no p0601:
11: Nenhuma redução de corrente de saída.
12: Redução de corrente de saída ativa.
- SME ou TM120 selecionado em p0601 (p0601 = 10, 11):
Este é o número de canal de temperatura indicando a mensagem.
See also: p0604, p0610

Remedy: - Verificar a carga do motor.
- Verificar a temperatura ambiente e a ventilação do motor.
- Verificar o PTC ou o contato normalmente fechado bimetálico.
- Verificar os limites de monitoramento (p0604, p0605).
- Verificação a ativação e os parâmetros do modelo de temperatura do motor (p0612, p0626 e posteriores).
See also: p0612, p0617, p0618, p0619, p0625, p0626, p0627, p0628

207913 <location>Corrente de excitação fora de tolerância

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: A diferença entre os valores real e nominal de corrente de excitação excedeu a tolerância:
abs(r1641 - r1626) > p3201 + p3202
A causa desta falha é cancelada com abs(r1641 - r1626) < p3201.

Remedy: - Verificar a parametrização (p1640, p3201, p3202).
- Verificar as interfaces para dispositivo de excitação (r1626, p1640).
- Verificar o dispositivo de excitação.

207914 <location>Fluxo fora de tolerância

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: A diferença entre os valores real e nominal de fluxo excedeu a tolerância:
abs(r0084 - r1598) > p3204 + p3205
A causa desta falha é resetada com abs(r0084 - r1598) < p3204.
A falha somente aparece após expirar o tempo no retardo p3206.

Remedy: - Verificar a parametrização (p3204, p3205).
- Verificar as interfaces para dispositivo de excitação (r1626, p1640).
- Verificar o dispositivo de excitação.
- Verificar o controle de fluxo (p1592, p1590, p1597).
- Verificar o controle quanto a oscilações e tomar as providências de solução (p. ex. otimizar o circuito de controle da rotação, parametrizar um filtro bandstop).

207918 <location>Operação de encoder nominal trifásico selecionada/ativa

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Somente para motores síncronos de ímã externo (p0300 = 5):
O atual modo de operação de controle/retorno é o controle I/f (malha aberta) com corrente fixa (p1300 = 18).
A indicação da rotação é realizada através do canal de setpoint, a indicação de corrente através da corrente mínima (p1620).
Deve-se prestar atenção para que a dinâmica de controle neste modo de operação não seja muito restrita. Por isso que deverão ser ajustados tempos de aceleração maiores para a rotação nominal do que os para a operação normal.
See also: p1620

Remedy: Selecionar outro modo de operação de controle de alimentação/retorno.
See also: p1300

207920 <location>Acionamento: Torque/velocidade muito baixo

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O torque desvia da característica que envolve torque/velocidade (muito baixa).
See also: p2181

Remedy: - Verifique a conexão entre o motor e carga.
- Adapte a parametrização correspondente para a carga.

207921 <location>Acionamento: Torque/velocidade muito alta.

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O torque desvia da característica que envolve torque/velocidade (muito alta).

Remedy: - Verifique a conexão entre o motor e carga.
- Adapte a parametrização correspondente para a carga.

207922 <location>Acionamento: Toque/velocidade fora de tolerância.

Message value: -
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: O torque difere da envoltória de torque/velocidade.
Remedy: - Verifique a conexão entre o motor e carga.
- Adapte a parametrização correspondente para a carga.

207923 <location>Acionamento: Torque/velocidade muito baixo

Message value: -
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: O torque desvia da característica que envolve torque/velocidade (muito baixa).
Remedy: - Verifique a conexão entre o motor e carga.
- Adapte a parametrização correspondente para a carga.

207924 <location>Acionamento: Torque/velocidade muito alta.

Message value: -
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: O torque desvia da característica que envolve torque/velocidade (muito alta).
Remedy: - Verifique a conexão entre o motor e carga.
- Adapte a parametrização correspondente para a carga.

207925 <location>Acionamento: Toque/velocidade fora de tolerância.

Message value: -
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: O torque difere da envoltória de torque/velocidade.
Remedy: - Verifique a conexão entre o motor e carga.
- Adapte a parametrização correspondente para a carga.

207926 <location>Acionamento: Parâmetro de envoltória inválido

Message value: Parâmetro: %1
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM

Cause: Foram definidos valores de parâmetro inválidos para a envoltória da monitoração de carga.
Existem as seguintes regras para os limites de rotação:
p2182 < p2183 < p2184
Existem as seguintes regras para os limites de torque:
p2185 > p2186
p2187 > p2188
p2189 > p2190
Valor de advertência (r2124, interpretar decimal):
Número de parâmetro com valor inválido.

Remedy: Ajustar os parâmetros para a monitoração de carga conforme as regras válidas ou desative o monitoramento de carga (p2181 = 0, p2193 = 0).

207927 <location>Frenagem a corrente contínua ativa

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O motor é desacelerado com corrente contínua. O freio a corrente contínua está ativo.
1)
Uma mensagem com a reação DCBRK está ativa. O motor é desacelerado com a corrente DC de frenagem dada no p1232 pelo período definido no p1233. Se ficar abaixo do limite inferior de parada p1226, o processo de frenagem será cancelado antecipadamente.
2)
A frenagem a corrente contínua foi ativada na entrada de binector p1230 com a frenagem a corrente contínua configurada (p1230 = 4). A corrente de frenagem p1232 permanece ativa até esta entrada de binector estar inativa.

Remedy: Nenhum necessário.
O aviso/alarme some automaticamente depois de executada a frenagem a corrente contínua.

207928 <location>Proteção de tensão interna iniciada

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: O sinal do Motor Module que o motor está curto- circuitado através de semicondutores de potência (r1239.5 = 1). Os pulsos não podem ser habilitados. A proteçãode tensão interna é selecionada (p1231 = 3).

Remedy: Se o Motor Module suporta proteção de tensão independente (r0192.10 = 1), então o Motor Module decide automaticamente - usar a tensão do DC link - como se o curto-circuito induzido precisaria ser ativado.
O curto-circuito induzido está ativado e resposta OFF2 é iniciada se a tensão DC link excede 800V. Se a tensão DC link cai abaixo de 450 V, então o curto-circuito induzido é desarmado.
Se o motor ainda esta em uma faixa de velocidade crítica, o curto-circuito induzido é reativado uma vez que a tensão DC link exceder o limite de 800 V.
Se a proteção de tensão interna autônoma (independente) está ativada (r1239.5 = 1) e a resposta da linha de alimentação (450 V < tensão DC link < 800 V), o curto-circuito induzido é desarmado após 3 minutos.

207930 <location>Acionamento: Controle de frenagem com falha

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: A Control Unit detectou um erro de controle frenagem.
- o cabo do motor não foi corretamente protegido.
- defeito no circuito de controle do Motor Module.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):

10, 11:

Falha na operação "freio de retenção aberto".
- Nenhum freio conectado ou ruptura do fio (verifique se o freio é liberado para p1278 = 1).
- Falha de aterramento no cabo de frenagem.
- S120M: freio aberto pelo terminal X4.1 para finalidade de montagem (isso é permitido somente quanto a tensão de alimentação de energia está desligada).

20:

Falha no estado "freio aberto".
- Curto-circuito em enrolamento de freio.

30, 31:

Falha na operação "freio de retenção fechado".
- Nenhum freio conectado ou ruptura de fio (verifique se o freio é liberado para p1278 = 1).
- Curto-circuito em enrolamento de freio.

40:

Falha no estado "freio fechado".

50:

Falha no circuito de controle de freio da Control Unit ou falha de comunicação entre a Control Unit e Motor Module (controle de freio).

80:

Ao utilizar o Safe Brake Adapter (SBA), ocorreu uma falha no controle de frenagem da Control Unit.

See also: p1278

Remedy:
- verifique a conexão do freio de retenção do motor.
- para a conexão paralela, verifique a confiuração do grupo de dados do módulo de potência para controlar o freio de retenção (p7015);
- verifique a função do freio de retenção do motor.
- verifique se existe um erro de comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o Motor Module envolvido e, se necessário, realize um um diagnóstico de rotina para as falhas identificadas.
- verifique se o projeto de gabinete elétrico e o roteamento do cabo estão em conformidade com os regulamentos EMC (por exemplo, proteção do cabo do motor e condutores de freio estão conectados com a placa de conexão de proteção e os conectores de motor estão firmemente fixos à caixa).
- substitua o Motor Module envolvido.

Operação com Safe Brake Module:
- verifique a conexão Safe Brake Module;
- substitua o Safe Brake Module.

Operação com Safe Brake Module (SBA):
- verifique a conexão SBA e, se necessário, substitia o SBA.

See also: p1215, p1278

207931 <location>O freio não abre

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Este alarme é emitido para o r1229.4 = 1.

See also: p1216, r1229

Remedy:
- Verificar a funcionalidade do freio de retenção do motor.
- Verificar o sinal de resposta (p1223).

207932 <location>O freio não fecha

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Este alarme é emitido com o r1229.5 = 1.

Com o r1229.5 = 1 o OFF1 / OFF3 será omitido para evitar uma aceleração do acionamento por uma carga puxada, onde o OFF2 permanece ativo.

See also: p1217, r1229

Remedy: - Verificar a funcionalidade do freio de retenção do motor.

- Verificar o sinal de resposta (p1222).

207934 <location>Acionamento: S120 Combi configuração de motor travado.

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: Em um S120 Combi foi detectado um freio de retenção do motor conectado. Entretanto, este freio não é atribuído somente para um drive de alimentação Combi e, por isso, o controle de frenagem não foi (corretamente) configurado.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):

0: Não foi atribuído nenhum freio de retenção do motor (p1215 = 0 ou 3 em todos os drives de alimentação S120 Combi).

1: Foi atribuído mais de um freio de retenção do motor (p1215 = 1 ou 2 em mais de um drive de alimentação S120 Combi) ou existe mais de um motor DRIVE-CLiQ com freio de retenção do motor.

2: O freio foi atribuído equivocadamente ao fuso (p1215 = 1), o que não é permitido para esta liberação de software.

3: Foi feita uma tentativa de habilitação da função "Controle de frenagem segura" (SBC, p9602 = p9802 = 1) para o fuso. Isto não é permitido para esta liberação software.

Remedy: Verifique se o freio de retenção do motor foi atribuído como único em um drive de alimentação S120 Combi (p1215 = 1 ou 2).

O erro só será desfeito quando for atribuído ao freio de retenção do motor apenas um dos drives de alimentação S120 Combi (p1215 = 1 ou 2 para este drive). Neste momento o freio de retenção do motor é comandado por este drive.

See also: p1215

207935 <location>Drive: Configuração incorreta da frenagem de retenção de motor

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Foi detectada uma configuração incorreta de retenção de frenagem do motor.
Falha (r0949, representação decimall):
0:
Um freio de retenção de motor foi detectado aonde o controle de frenagem não foi configurado (p1215 = 0).
A configuração do controle de frenagem foi ajustada em "Freio de retenção do motor como controle de sequência" (p1215 = 1) (apenas na primeira colocação em funcionamento).
Para uma unidade de chassi com Safe Brake Adapter (SBA), a interconexão p9621 = r9872.3 foi estabelecida (somente na colocação de funcionamento pela primeira vez).
Para uma conexão paralela, uma unidade de potência foi configurada em p7015, para o qual o freio de retenção de motor está conectado (somente na colocação de funcionamento pela primeira vez).
1:
Um freio de retenção de motor foi detectado em que o controle de frenagem não foi configurado (p1215 = 0).
A configuração do controle de frenagem foi deixada em "Nenhum freio de retenção de motor disponível" (p1215 = 0).
11:
A identificação detectou mais de um freio de retenção de motor para uma conexão paralela.
12:
Para uma conexão paralela, em p0121 não há número válido de componente para um conjunto de dados da unidade de potência configurada em p7015.
13:
Com a função "Safe brake control" (SBC) ativada, foi feita uma tentativa para modificar o valor em p7015.
14:
Para uma conexão paralela, as unidades de potência configuradas em p7015 não podem ser endereçadas.

Remedy: Para o valor de falha = 0:
- Nenhuma solução necessária.
Para o valor de falha = 1:
- Se necessário, altere a configuração do freio de retenção do motor (p1215 = 1, 2).
- Se este valor de falha aparecer de surpresa, deve-se verificar as conexões do motor, para evitar uma troca acidental das conexões.
Para o valor de falha = 11:
Para uma conexão paralela, somente conecte um freio de retenção de motor.
Para valor de falha = 12:
Verifique o ajuste do conjunto de dados da unidade de potência (p7015).
Para o valor de falha = 13:
Antes de modificar a p7015, desative a função "Safe brake control" (SBC) (p9602).
Para o valor de falha = 14:
Verifique se a unidade de potência suporta o controle de freio para uma conexão paralela (r9771.14)+
Verifique se há um erro de comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e a unidade de potência envolvida e, se necessário, realize diagnósticos para as falhas identificadas.
See also: p1215

207940 <location>Drive sincronizador de rede: Falha de sincronização

Message value: -

Drive object: VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Após a sincronização realizada com sucesso, a diferença de fases (r3808) é maior que o valor limite do sincronismo de fases (p3813).
Reação OFF1 ou OFF3, durante controle malha fechada de fases ativa (r3819.6 = 1) ou sincronismo alcançado (r3819.2 = 1).
Habilitação retomada (p3802 = 0), durante controle malha fechda de fases ativa (r3819.6 = 1).

Remedy: Aumentar o valor limite de sincronização de fases (p3813) para o drive sincronizador de rede conforme necessidade.
Finalizar o processo de sincronização antes de OFF1 ou OFF3 (r03819.0 = 0).
Antes da retomada da liberação (p3802 = 0) alcançar a sincronização (r3819.2 = 1).
See also: p3813

207941 <location>Drive sincronizador de rede: Freqüência de destino inadmissível

Message value: Parâmetro: %1
Drive object: VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: A freqüência de destino está fora da faixa de valores permitida.
Valor de advertência (r2124, interpretar decimal):
1084: Freqüência de destino maior que o limite de rotação positivo, f_sync > f_max (r1084).
1087: Freqüência de destino menor que o limite de rotação negativo, f_sync < f_min (r1087).
Remedy: Completar as condições para a freqüência de destino no drive sincronizador de rede.
See also: r1084, r1087

207942 <location>Drive sincronizador de rede: Freqüência nominal muito diferente da freqüência de destino

Message value: -
Drive object: VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: A freqüência nominal é muito diferente da freqüência de destino (f_nom <> f_dest). O desvio tolerado é ajustado no p3806.
Remedy: O alarme desaparece automaticamente depois de ser alcançada a diferença tolerada entre freqüências nominal e de destino (p3806).
See also: p3806

207943 <location>Drive sincronizador de rede: Sincronização não permitida

Message value: Parâmetro: %1
Drive object: VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: A sincronização não está permitida.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
1300: O tipo de controle (p1300) não foi ajustado para controle de rotação sem encoder ou característica U/f.
1910: Identificação de dados do motor ativada.
1960: Otimização do controlador de rotações ativada.
1990: Ajuste do encoder ativado.
3801: Voltage Sensing Module (VSM) não encontrado.
3845: Gravação de característica de atrito ativada.

Remedy: Preencher as condições para a sincronização rede-acionamento.
Para o valor de advertência = 1300:
Ajustar o tipo de controle (p1300) para o controle de rotação sem encoder (p1300 = 20) ou para característica V/f (p1300 = 0 ... 19).
Para o valor de advertência = 1910:
Encerrar a identificação de dados do motor (p1910).
Para o valor de advertência = 1960:
Encerrar a otimização do controlador de rotação (p1960).
Para o valor de advertência = 1990:
Encerrar o ajuste de encoder (p1990).
Para o valor de advertência = 3801:
Conectar o Voltage Sensing Module (VSM), atribuir o acionamento de sincronização (veja o p9910, p0151) e especificar no p3801 o número do drive object do acionamento de sincronização. Na conexão do VSM em um drive object adjacente deve-se certificar que esteja presente o mesmo ciclo de controlador de corrente p0115[0] como no acionamento de sincronização.
Para o valor de advertência = 3845:
Encerrar a gravação da característica de atrito (p3845).

207950 <location>drive: Parâmetro incorreto de motor

Message value: Parâmetro: %1
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: - Os parâmetros de motor foram especificados incorretamente durante a colocação em funcionamento (p. ex. p0300 = 0, nenhum motor).
- A resistência de frenagem (p6811) ainda não foi parametrizada; a colocação em funcionamento não pôde ser concluída.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Número de parâmetro afetado.
300 (CU250S-2):
Para este modo de controle, o tipo de motor não é suportado.
307:
Os seguintes parâmetros de motor podem estar incorretos:
p0304, p0305, p0307, p0308, p0309
See also: p0300, p0301, p0304, p0305, p0307, p0310, p0311, p0314, p0315, p0316, p0320, p0322, p0323
Remedy: Compare os dados do motor com os dados da placa de identificação e, se necessário, corrija-os.
Sobre o valor de falha = 300 (CU250S-2):
Opere um tipo de motor suportado pelo modo de controle selecionado.

207955 <location>Acionamento: O motor foi alterado

Message value: Parâmetro: %1
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: O código do atual motor com DRIVE-CLiQ não corresponde com o número armazenado.
Valor da falha(r0949, valor em decimal):
Número do parâmetro incorreto.
See also: p0301, r0302

Remedy: Conectar o motor original, ligar novamente a Control Unit (POWER ON) e sair da colocação rápida em funcionamento definindo p0010 = 0.
Ou definir p0300 = 10000 (carregamento dos parâmetros do motor com DRIVE-CLiQ) e realizar novamente a colocação em funcionamento.
A colocação rápida em funcionamento (p0010 = 1) é abandonada automaticamente com p3900 > 0.
Se a colocação rápida em funcionamento for abandonada com a definição p0010 = 0, então não será executado nenhum cálculo automático do controlador (p0340 = 1).

207956 <location>Acionamento: Código de motor incompatível com os motores da lista

Message value: %1
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: O código do atual motor com DRIVE-CLiQ é incompatível com os possíveis tipos de motores da lista (veja a seleção p0300).
O motor conectado com DRIVE-CLiQ pode não ser compatível por essa versão de firmware.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Código do motor conectado com DRIVE-CLiQ.
Nota:
Os primeiros três dígitos do código do motor geralmente corresponde ao tipo do motor.
Remedy: Usar um motor com DRIVE-CLiQ e código de motor adequado.

207960 <location>Acionamento: Característica de atrito incorreta

Message value: Parâmetro: %1
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: A característica de atrito está incorreta.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
1538:
O torque de atrito é maior que o máximo do limite de torque superior ativo (p1538) e zero. Por isso que a saída das características de atrito (r3841) é limitada a este valor.
1539:
O torque de atrito é menor que o mínimo do limite de torque inferior ativo (p1539) e zero. Por isso que a saída das características de atrito (r3841) é limitada a este valor.
3820 ... 3829:
Número de parâmetro incorreto. As rotações definidas nos parâmetros para a característica de atrito não corresponderem à seguinte condição:
0.0 < p3820 < p3821 < ... < p3829 <= p0322 ou p1082, se p0322 = 0
Por isso que a saída de característica de atrito (r3841) é passada para zero.
3830 ... 3839:
Número de parâmetro incorreto. Os torques definidos nos parâmetros para a característica de atrito não corresponderem à seguinte condição:
0 <= p3830, p3831 ... p3839 <= p0333
Por isso que a saída de característica de atrito (r3841) é passada para zero.
See also: r3840

Remedy: Atender as condições para a característica de atrito.
Para valor de advertência = 1538:
Verificar os limites de torque superiores ativos (p. ex. na faixa de atenuação de campo).
Para valor de advertência = 1539:
Verificar os limites de torque inferiores ativos (p. ex. na faixa de atenuação de campo).
Para valor de advertência = 3820 ... 3839:
Atender as condições para o ajuste dos parâmetros da característica de atrito.
Se os dados do motor (p. ex. a rotação máxima p0322) são alterados na colocação em funcionamento (p0010 = 1, 3), então as limitações tecnológicas e valores limites afetados deverão ser recalculados através da seleção do p0340 = 5.

207961 <location>Acionamento: Característica de atrito, gravação ativada

Message value: -
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: A gravação automática da característica de atrito está ativada.
Com o próximo comando de ligação é executada a gravação.
Ao plotar as características de frição, não é possível salvar os parâmetros (p0971, p0977).
Remedy: Nenhum necessário.
O aviso desaparece automaticamente depois de totalmente concluída a gravação da característica de atrito ou com a desativação da gravação (p3845 = 0).

207963 <location>Acionamento: Característica de atrito, gravação cancelada

Message value: Parâmetro: %1
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF1
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: As condições para a gravação da característica de atrito não foram atendidas.
Valor da falha (r0949, valor em decimal):
0046: Faltam sinais de habilitações (r0046).
1082: O maior valor de rotação (p3829) a ser executado é maior que a rotação máxima (p1082).
1084: O maior valor de rotação (p3829) a ser executado é maior que a rotação máxima (r1084, p1083, p1085).
1087: O maior valor de rotação (p3829) a ser executado é maior que a rotação máxima (r1087, p1086, p1088).
1110: Selecionado sentido de giro negativo (p3845) da gravação de característica de atrito e bloqueado sentido de giro negativo (p1110).
1111: Selecionado sentido de giro positivo (p3845) da gravação de característica de atrito e bloqueado sentido de giro positivo (p1111).
1198: Selecionada gravação de característica de atrito (p3845 > 0) bloqueado (r1198) sentido de giro negativo (p1110) e positivo (p1111).
1300: O tipo de controle (p1300) não está ajustado para controle de rotação.
1755: Para controle sem encoder (p1300 = 20) o menor valor de rotação a ser executado (p3820) é menor ou igual à rotação de comutação do modo controlado (p1755).
1910: Identificação de dados do motor ativada.
1960: Otimização da malha de velocidade ativa.
3820 ... 3829: Rotação (p382x) não pode ser alcançada.
3840: Característica de atrito incorreta.
3845: Gravação de característica de atrito não selecionada.

Remedy: Preencher as condições de gravação da característica de atrito.
Para o valor de falha = 0046:
- Estabelecer as habilitações que faltam.
Para o valor de falha = 1082, 1084, 1087:
- Selecionar o maior valor de rotação (p3829) a ser executado menor ou igual à rotação máxima (p1082, r1084, r1087).
- Recalcular os pontos de apoio de rotação da característica de atrito (p0340 = 5).
Para o valor de falha = 1110:
- Selecionar o sentido positivo para gravação da característica de atrito (p3845).
Para o valor de falha = 1111:
- Selecionar o sentido negativo para gravação da característica de atrito (p3845).
Para o valor de falha = 1198:
- Habilitar o sentido permitido (p1110, p1111, r1198).
Para o valor de falha = 1300:
- Ajustar o tipo de controle (p1300) para controle de rotação (p1300 = 20, 21).
Para o valor de falha = 1755:
- Para controle de rotação sem encoder (p1300 = 20) selecionar o menor valor de rotação (p3820) a ser executado maior do que a rotação de comutação do modo de controle (p1755).
- Recalcular os pontos de apoio de rotação da característica de atrito (p0340 = 5).
Para o valor de falha = 1910:
- Encerrar a identificação de dados do motor (p1910).
Para o valor de falha = 1960:
- Encerrar a otimização do controlador de rotação (p1960).
Para o valor de falha 3820 ... 3829:
- Verificar a carga na rotação p382x.
- Verificar o sinal de rotação (r0063) quanto a oscilações na rotação p382x. Se necessário, verificar os ajustes do controlador de rotação.
Para o valor de falha = 3840:
- Fazer com que a característica de atrito fique isenta de erros (p3820 ... p3829, p3830 ... p3839, p3840).
Para o valor de falha = 3845:
- Ativar a gravação da característica de atrito (p3845).

207965 <location>Acionamento: Solicitado salvar

Message value: -
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: A comutação angular de deslocamento (p0431) foi re- definida e ainda será salva.
Para fazer aceitar um novo valor permanente, deve ser salvo na forma não- volátil (p0971, p0977).
See also: p0431, p1990
Remedy: Nenhum necessário.
Este alarme desaparece automaticamente após os dados serem salvos.
See also: p0971, p0977

207966 <location>Acionamento: Verificar o ângulo de comutação

Message value: -
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI
Reaction: OFF2 (NENHUM)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: O valor atual de velocidade foi invertida e o respectivo offset angular de comutação é diferente de zero e provavelmente incorreto.
Remedy: Verificar o offset angular de comutação quanto a inversão do valor atual e redifiní-lo (p1990 =1).

207967 <location>Acionamento: Ajuste incorreto de encoder automático e identificação de posição dos polos

Message value: %1
Drive object: VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: Ocorreu uma falha durante a ajustagem automática do encoder ou durante a identificação de posição de pólo.
Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.
Remedy: Executar POWER ON

207968 <location>Drive: Medição Lq-Ld incorreta

Message value: %1
Drive object: VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF2
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: Durante a medição Lq-Ld ocorreu uma falha.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
10: Nível 1: A relação da corrente de medição com a corrente zero é muito baixa.
12: Nível 1: A corrente máxima foi excedida.
15: Segunda harmônica muito pequena.
16: Inversor muito pequeno para o processo de medição.
17: Cancelamento devido à desabilitação dos pulsos.
Remedy: Para o valor de falha = 10:
Verificar se o motor está conectado corretamente.
Substituir o módulo de potência afetado.
Desativar o procedimento (p1909).
Para o valor de falha = 12:
Verificar se o os dados do motor foram especificados corretamente.
Desativar o procedimento (p1909).
Para o valor de falha = 16:
Desativar o procedimento (p1909).
Para o valor de falha = 17:
Repetir o procedimento.

207969 <location>Acionamento: Identificação da posição polar incorreta

Message value: %1
Drive object: VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF2
Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Durante a identificação da posição de pólo ocorreu uma falha.
Valor de falha (r0949, representação decimall):
1: Controlador de corrente limitado.
2: Eixo de motor bloqueado.
4: Sinal de velocidade do encoder inaceitável.
10: Nível 1: A relação da corrente medida com a corrente zero é muito baixa.
11: Nível 2: A relação da corrente medida com a corrente zero é muito baixa.
12: Nível 1: A corrente máxima foi excedida.
13: Nível 2: A corrente máxima foi excedida.
14: A diferença de corrente para a determinação do eixo +d é muito pequena.
15: Segunda harmônica muito pequena.
16: O conversor do drive é muito pequeno para o processo de medição.
17: Cancelamento pelo bloqueio dos pulsos.
18: Primeira harmônica muito pequena.
20: Identificação da posição de pólo solicitada com eixo de motor girando e a função de partida com o motor girando ativada.

Remedy: Sobre o valor de falha = 1:
Controlar se o motor está conectado corretamente.
Controlar se os dados do motor foram especificados corretamente.
Substituir o Motor Module afetado.
Sobre o valor de falha = 2:
Abrir o freio de parada do motor (p1215 = 2) e ligar o motor sem carga.
Sobre o valor de falha = 4:
Controlar se o número de pulsos do encoder (p0408) e o fator de transmissão (p0432, p0433) estão corretos.
Controlar se o número par de polos do motor está correto (p0314).
Sobre o valor de falha = 10:
Com a ativação do p1980 = 4: Aumento do valor para p0325.
Com a ativação do p1980 = 1: Aumento do valor para p0329.
Controlar se o motor está conectado corretamente.
Substituir o Motor Module afetado.
Sobre o valor de falha = 11:
Aumento do valor para p0329.
Controlar se o motor está conectado corretamente.
Substituir o Motor Module afetado.
Sobre o valor de falha = 12:
Com a ativação do p1980 = 4:
Redução do valor para p0325.
Com a ativação do p1980 = 1:
Redução do valor para p0329 (mínimo p0305).
Se o p0329 = p0305: Reduzir o p0356, p0357
Controlar se os dados do motor foram especificados corretamente.
Sobre o valor de falha = 13:
Redução do valor para p0329.
Controlar se os dados do motor foram especificados corretamente.
Sobre o valor de falha = 14:
Aumento do valor para p0329.
Motor não suficientemente anisotrópico, mudança de processo (p1980 = 1 ou 10).
Sobre o valor de falha = 15:
Aumento do valor para p0325.
Motor não suficientemente anisotrópico, mudança de processo (p1980 = 1 ou 10).
Sobre o valor de falha = 16:
Desativar o procedimento (p1982).
Sobre o valor de falha = 17:
Repetir o procedimento.
Sobre o valor de falha = 18:
Aumento do valor para p0329.
Saturação insuficiente, mudança de processo (p1980 = 10).
Sobre o valor de falha = 20:
Antes de executar a identificação de posição dos polos, assegurar que o eixo do motor esteja imóvel.

207970 <location>Acionamento: Ajuste automático de encoder incorreto

Message value: %1
Drive object: VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF2 (NENHUM)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Durante a ajustagem automática do encoder ocorreu uma falha.
Falha (r0949, representação decimall):
1: Controlador de corrente limitado.
2: Eixo de motor bloqueado.
4: Sinal de rotação do encoder não está plausível.
5: Desmarque U/f (p1300) ou desative a calibração de encoder (p1990).
10: Nível 1: A relação da corrente de medição com a corrente zero é muito baixa.
11: Nível 2: A relação da corrente de medição com a corrente zero é muito baixa.
12: Nível 1: A corrente máxima foi excedida.
13: Nível 2: A corrente máxima foi excedida.
14: A diferença de corrente para a determinação do eixo +d é muito pequena.
15: Segunda harmônica muito pequena.
16: Inversor muito pequeno para o processo de medição.
17: Cancelamento em razão da desabilitação dos pulsos.

Remedy: Para o valor de falha = 1:
Verifique se o motor está conectado corretamente.
Verifique se o os dados do motor foram especificados corretamente.
Substitua o módulo de potência afetado.
Para o valor de falha = 2:
Abra o freio de retenção do motor (p1215 = 2) e acione o motor sem carga.
Para o valor de falha = 4:
Verifique se a inversão do valor real de rotação está correta (p0410.0).
Verifique se o motor está conectado corretamente.
Verifique se o número de traços do encoder (p0408) e o fator de transmissão (p0432, p0433) estão corretos.
Verifique se o número par de pólos do motor está correto (p0314).
Para valor de falha = 5:
Desmarque U/f (p1300) ou desative a calibração de encoder (p1990).
Para o valor de falha = 10:
Aumente o valor para p0325.
Verifique se o motor está conectado corretamente.
Substitua o módulo de potência afetado.
Para o valor de falha = 11:
Aumente o valor para p0329.
Verifique se o motor está conectado corretamente.
Substitua o módulo de potência afetado.
Para o valor de falha = 12:
Reduze o valor para p0325.
Verifique se o os dados do motor foram especificados corretamente.
Para o valor de falha = 13:
Reduza o valor para p0329.
Verifique se o os dados do motor foram especificados corretamente.
Para o valor de falha = 14:
Aumente o valor para p0329.
Para o valor de falha = 15:
Aumente o valor para p0325.
Para o valor de falha = 16:
Desative a técnica (p1982).
Para o valor de falha = 17:
Repita o procedimento.

207971 <location>Acionamento: Determinação de offset angular de comutação ativada

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: A determinação automática da comutação angular de offset (ajuste de encoder) é ativada (p1990 = 1).
Nota:
A determinação automática é executada no próximo comando power-on.
Para SERVO e falha F07414 presente, aplica-se o seguinte;
A determinação da comutação angular de offset é automaticamente ativada (p1990 = 1), se a técnica de identificação de posição do pólo é ajustada em p1980.
See also: p1990
Remedy: Nenhum necessário.
O aviso desaparece automaticamente depois de concluída a determinação ou com o ajuste do p1990 = 0.

207971 <location>Acionamento: Determinação de offset angular de comutação ativada

Message value: -
Drive object: VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: A determinação automática do offset angular de comutação (ajuste de encoder) está ativada (p1990 = 1, 3).
Nota:
A determinação automática será executada com o próximo comando de ligação.
See also: p1990
Remedy: Nenhum necessário.
O aviso desaparece automaticamente depois de concluída a determinação ou com o ajuste do p1990 = 0.

207975 <location>Drive: Deslocamento para a marca zero - entrada de setpoint esperado

Message value: -
Drive object: VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: A marca zero deve ser avaliada para ajustar o encoder.
É esperado que o setpoint de velocidade ou de torque seja inserido.
See also: p1990
Remedy: Não necessário.
O alarme desaparece uma vez que a marca zero foi detectada.

207976 <location>Drive: Calibração de encoder ativada

Message value: Parâmetro: %1
Drive object: VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM

Cause: O alarme indica as fases da calibração de encoder utilizando o valor de alarme.
Valor de alarme (interpretar como decimal):
1: Calibração de encoder ativa.
2: Medição de rotatividade iniciada (ajuste a velocidade de setpoint > 40% de velocidade de motor avaliada).
3: Medição de rotatividade está dentro da faixa de velocidade e de torque.
4: Medição de rotatividade com sucesso: o impedimento do pulso podem ser iniciado para aceitação de valores.
5: Calibração de encoder é calculada.
10: Velocidade muito baixa, medição de velocidade interrompida.
12: Torque muito alto, medição de velocidade interrompida.
See also: p1905

Remedy: Para valor de alarme = 10:
Aumente a velocidade.
Para o valor de alarme = 12:
Acione o drive sem carga.

207980 <location>Acionamento: Medição rotativa ativada

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A medição rotativa está ativa. Durante a medição rotativa o motor pode ser acelerado até a rotação máxima e com o torque máximo. Somente terão efeito o limite de corrente (p0640) e a rotação máxima (p1082) parametrizados. O comportamento do motor pode ser controlado pelo bloqueio de sentido (p1959.14, p1959.15) e pelo tempo de aceleração/desaceleração (p1958).
Com o próximo comando de ligação é executada a medição rotativa.
See also: p1960

Remedy: Nenhum necessário.
O aviso some automaticamente depois de ser concluída a medição rotativa ou com o ajuste do p1960 = 0.
Nota:
Se for executado um POWER ON ou uma reinicialização com a identificação de dados do motor selecionada, então a solicitação da identificação de dados do motor será perdida. Uma desejada identificação de dados do motor deverá ser selecionada manualmente após a inicialização.

207980 <location>Acionamento: Medição rotativa ativada

Message value: -

Drive object: VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A medição rotativa (otimização automática do controlador de velocidade) está ativada.
Com o próximo comando de acionamento é executada a medição rotativa.
Nota:
Durante a medição da rotatividade, não é possível salvar os parâmetros (p0971, p0977).
See also: p1960

Remedy: Nenhum necessário.
O alarme desaparece automaticamente depois de concluída a otimização do controlador de rotações ou com o ajuste do p1900 = 0.

207981 <location>Acionamento: Faltam liberações para a medição rotativa

Message value: -

Drive object: VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A medição rotativa não pode ser iniciada em razão da falta de habilitações de sinais.
Para p1959.13 = 1, aplica-se o seguinte:
- habilite os sinais para a falta de gerador de rampa (consulte p1140 ... p1142).
- habilite os sinais para a falta do integrador do controlador de velocidade (consulte p1476, p1477).

Remedy: - Confirmar as falhas existentes.
- Criar as liberações que faltam.
See also: r0002, r0046

207982 <location>Acionamento: Medição rotativa, teste do encoder

Message value: %1

Drive object: VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF1 (NENHUM, OFF2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Durante o teste do encoder ocorreu uma falha.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
1: Não foi alcançado nenhum ponto de operação estacionário da rotação.
2: O valor nominal da rotação não pôde ser alcançado, pois a limitação mínima está ativa.
3: O valor nominal da rotação não pôde ser alcançado, pois a fita de omissão está ativa.
4: O valor nominal da rotação não pôde ser alcançado, pois a limitação máxima está ativa.
5: O encoder não envia nenhum sinal.
6: Polaridade incorreta.
7: Número de pulsos incorreto.
8: Falhas no sinal do encoder ou controlador de rotação instável.
9: Voltage Sensing Module (VSM) não está corretamente conectado.

Remedy: -Para o valor de falha = 1:
- Verificar os parâmetros do motor.
- Executar a identificação de dados do motor (p1910).
- Se necessário, reduzir o fator dinâmico (p1967 < 25 %).
Para o valor de falha = 2:
- Adaptar o valor nominal da rotação (p1965) ou a limitação mínima (p1080).
Para o valor de falha = 3:
- Adaptar o valor nominal da rotação (p1965) ou as fitas de supressão (p1091 ... p1094, p1101).
Para o valor de falha = 4:
- Adaptar o valor nominal da rotação (p1965) ou a limitação máxima (p1082, p1083 ou p1086).
Para o valor de falha = 5:
- Verificar a conexão do encoder. Em caso de necessidade, substituir o encoder.
Para o valor de falha = 6:
- Verificar a distribuição da conexão dos cabos do encoder. Adaptar a polaridade (p0410).
Para o valor de falha = 7:
- Adaptar o número de pulsos (p0408).
Para o valor de falha = 8:
- Inspecionar a conexão e o cabo do encoder. Provavelmente existe um problema de massa (terra).
- Reduzir a dinâmica do controlador de rotação (p1460, p1462 ou p1470, p1472).
Para o valor de falha = 9:
- Verificar as conexões do Voltage Sensing Module (VSM).
Nota:
O teste do encoder pode ser desativado pelo p1959.0.
See also: p1959

207983 <location>Drive: Medição rotativa, característica de saturação

Message value: %1

Drive object: VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF1 (NENHUM, OFF2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Durante a determinação da característica de saturação ocorreu uma falha.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
1: Não foi alcançado nenhum ponto de operação estacionário da rotação.
2: Não foi alcançado nenhum ponto de operação estacionário do fluxo do rotor.
3: Não foi alcançado nenhum ponto de operação estacionário do circuito de adaptação.
4: O circuito de adaptação não obteve nenhuma habilitação.
5: Enfraquecimento de campo ativo.
6: O valor nominal da rotação não pôde ser alcançado, pois a limitação mínima está ativa.
7: O valor nominal da rotação não pôde ser alcançado, pois a fita de omissão está ativa.
8: O valor nominal da rotação não pôde ser alcançado, pois a limitação máxima está ativa.
9: Alguns valores da característica de saturação determinada não são plausíveis.
10: A característica de saturação não pôde ser determinada corretamente devido a um torque de carga muito elevado.

Remedy: Para o valor de falha = 1:
- O momento de inércia total do acionamento é muito maior que o do motor (p0341, p0342).

Desselecionar a medição rotativa (p1960), especificar a relação de inércia p0342, recalcular o controlador de rotações p0340 = 4 e repetir a medição.
Para o valor de falha = 1 ... 2:
- Aumentar a rotação de medição (p1961) e repetir a medição.

Para o valor de falha = 1 ... 4:
- Verificar os parâmetros do motor (dados da plaqueta de identificação). Após a alteração: calcular p0340 = 3.
- Verificar o momento de inércia (p0341, p0342). Após a alteração: calcular p0340 = 3.
- Executar a identificação dos dados do motor (p1910).
- Eventualmente reduzir o fator dinâmico (p1967 < 25 %).

Para o valor de falha = 5:
- O valor nominal de rotação (p1961) foi selecionado muito alto. Reduzir a rotação.

Para o valor de falha = 6:
- Adaptar o valor nominal da rotação (p1961) ou a limitação mínima (p1080).

Para o valor de falha = 7:
- Adaptar o valor nominal da rotação (p1961) ou as fitas de omissão (p1091 ... p1094, p1101).

Para o valor de falha = 8:
- Adaptar o valor nominal da rotação (p1961) ou a limitação máxima (p1082, p1083 ou p1086).

Para o valor de falha = 9, 10:
- A medição foi executada em um ponto de operação onde o torque de carga é muito elevado. Selecione um ponto de operação mais conveniente, ou alterando o valor nominal de rotação (p1961) ou reduzindo o torque de carga. Deve-se impedir incondicionalmente uma variação do torque de carga durante a medição.

Nota:
A identificação da característica de saturação pode ser desativada através do p1959.1.
See also: p1959

207984 <location>Acionamento: Otimização do controlador de rotações, momento de inércia

Message value: %1

Drive object: VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF1 (NENHUM, OFF2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Durante a identificação do momento de inércia ocorreu uma falha.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
1: Não foi alcançado nenhum ponto de operação estacionário da rotação.
2: O valor nominal da rotação não pôde ser alcançado, pois a limitação mínima está ativa.
3. O valor nominal da rotação não pôde ser alcançado, pois a fita de omissão está ativa.
4. O valor nominal da rotação não pôde ser alcançado, pois a limitação máxima está ativa.
5: A elevação da rotação em 10 % não é possível, porque a limitação mínima está ativa.
6: A elevação da rotação em 10 % não é possível, porque a fita de omissão está ativa.
7: A elevação da rotação em 10 % não é possível, porque a limitação máxima está ativa.
8: A diferença de torque após o salto do valor nominal de rotação é muito pequena para ainda poder identificar o momento de inércia com segurança.
9: Poucos dados estão disponíveis para uma identificação segura do momento de inércia.
10: A rotação teve uma alteração muito pequena após o salto do valo nominal ou foi alterada para o sentido errado.
11: O momento de inércia identificado não é plausível.

Remedy: Para o valor de falha = 1:
- Verificar os parâmetros do motor (dados da plaqueta de características). Após a alteração: Calcular o p0340 = 3.
- Verificar o momento de inércia (p0341, p0342). Após a alteração: Calcular o p0340 = 3.
- Executar a identificação de dados do motor (p1910).
- Se necessário, reduzir o fator dinâmico (p1967 < 25 %).

Para o valor de falha = 2, 5:
- Adaptar o setpoint da rotação (p1965) ou a limitação mínima (p1080).

Para o valor de falha = 3, 6:
- Adaptar o setpoint da rotação (p1965) ou as fitas de supressão (p1091 ... p1094, p1101).

Para o valor de falha = 4, 7:
- Adaptar o setpoint da rotação (p1965) ou a limitação máxima (p1082, p1083 ou p1086).

Para o valor de falha = 8:
- O momento de inércia total do acionamento é muito maior que o do motor (veja p0341, p0342). Desativar a medição rotativa (p1960), especificar a relação de inércia p0342, recalcular o controlador de rotação p0340 = 4 e repetir a medição.

Para o valor de falha = 9:
- Verificar o momento de inércia (p0341, p0342). Calcular novamente após a alteração do controlador de rotação (p0340 = 3 ou 4)

Para o valor de falha = 10:
- Verificar o momento de inércia (p0341, p0342). Após a alteração: Calcular o p0340 = 3.

Nota:
A identificação do momento de inércia pode ser desativada pelo p1959.2.
See also: p1959

207985 <location>Drive: Otimização de controlador de velocidade (teste de oscilação)

Message value: %1
Drive object: VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF1 (NENHUM, OFF2)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: Durante o teste de oscilações ocorreu uma falha.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
1: Não foi alcançado nenhum ponto de operação estacionário da rotação.
2: O valor nominal da rotação não pôde ser alcançado, pois a limitação mínima está ativa.
3: O valor nominal da rotação não pôde ser alcançado, pois a fita de omissão está ativa.
4: O valor nominal da rotação não pôde ser alcançado, pois a limitação máxima está ativa.
5: Limites de torque muito pequenos para salto de torque.
6: Não foi possível encontrar um ajuste adequado do controlador de rotações.

Remedy: Para o valor de falha = 1:
- Verificar os parâmetros do motor (dados da plaqueta de identificação). Após a alteração: calcular p0340 = 3.
- Verificar o momento de inércia (p0341, p0342). Após a alteração: calcular p0340 = 3.
- Executar a identificação dos dados do motor (p1910).
- Eventualmente reduzir o fator dinâmico (p1967 < 25 %).

Para o valor de falha = 2:
- Adaptar o valor nominal da rotação (p1965) ou a limitação mínima (p1080).

Para o valor de falha = 3:
- Adaptar o valor nominal da rotação (p1965) ou suppression (skip) bandwidths (p1091 ... p1094, p1101).

Para o valor de falha = 4:
- Adaptar o valor nominal da rotação (p1965) ou a limitação máxima (p1082, p1083 ou p1086).

Para o valor de falha = 5:
- Aumentar os limites de torque (p. ex. p1520, p1521).

Para o valor de falha = 6:
- Reduzir o fator dinâmico (p1967).
- Desativar o teste de oscilação (p1959.4 = 0) e repetir a medição rotativa.

See also: p1959

207986 <location>Acionamento: Medição rotativa, gerador de rampa

Message value: %1
Drive object: VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF1 (NENHUM, OFF2)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: Durante a medição rotativa ocorreram problemas com o gerador de rampa.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
1: Os sentidos positivo e negativo estão bloqueados.
Remedy: Para o valor de falha = 1:
Habilitar o sentido (p1110 ou p1111).

207987 <location>Drive: Nenhum encoder disponível para medição rotativa

Message value: %1
Drive object: VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Nenhum encoder disponível. Uma medição rotativa é executada sem encoder.
Remedy: Conectar encoder ou selecionar p1960 = 1, 3.

207988 <location>Acionamento: Nenhum configuração selecionada para medição rotativa

Message value: -
Drive object: VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: Para a configuração da medição rotativa (p1959) não foi selecionada nenhuma função.
Remedy: Selecionar pelo menos uma função para a otimização automática do controlador de rotações (p1959).
See also: p1959

207989 <location>Acionamento: Indutância de dispersão na medição rotativa (sentido q)

Message value: %1
Drive object: VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF1 (NENHUM, OFF2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Ocorreu uma falha durante a medição da indutância de dispersão dinâmica.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
1: Não foi alcançado nenhum ponto de operação estacionário da rotação.
2: O valor nominal da rotação não pôde ser alcançado, pois a limitação mínima está ativa.
3: O valor nominal da rotação não pôde ser alcançado, pois a fita de omissão está ativa.
4: O valor nominal da rotação não pôde ser alcançado, pois a limitação máxima está ativa.
5: O setpoint de fluxo 100 % não foi alcançado.
6: Nenhuma medição Lq possível, pois o enfraquecimento de campo está ativo.
7: O número real de rotações excede a rotação máxima p1082 ou 75 % da rotação nominal do motor.
8: O número real de rotações está 2 % abaixo do limite inferior da rotação nominal do motor.

Remedy: Para o valor de falha = 1:
- Verificar os parâmetros do motor.
- Executar a identificação de dados do motor (p1910).
- Se necessário, reduzir o fator dinâmico (p1967 < 25 %).

Para o valor de falha = 2:
- Adaptar o setpoint da rotação (p1965) ou a limitação mínima (p1080).

Para o valor de falha = 3:
- Adaptar o setpoint da rotação (p1965) ou as fitas de supressão (p1091 ... p1094, p1101).

Para o valor de falha = 4:
- Adaptar o setpoint da rotação (p1965) ou a limitação máxima (p1082, p1083 ou p1086).

Para o valor de falha = 5:
- Manter o setpoint de fluxo p1570 = 100 % e o setpoint de corrente p1610 = 0 % durante a medição Lq.

Para o valor de falha = 6:
- Reduzir a carga regenerativa de modo que o acionamento não alcance o enfraquecimento de campo durante a aceleração.
- Reduzir o p1965 de modo que ocorra a recepção da indutância de dispersão q durante as rotações baixas.

Para o valor de falha = 7:
- Aumentar o p1082, se isso for tecnicamente possível.
- Reduzir o p1965 de modo que ocorra a recepção da indutância de dispersão q durante as rotações baixas.

Para o valor de falha = 8:
- Redução da carga motora de modo que o acionamento não seja desacelerado.
- Aumentar o p1965 de modo que a medição ocorra eventualmente nas rotações altas.

Nota:
A medição da indutância de dispersão q pode ser desativada pelo p1959.5. Se apenas for definido o p1959.5, esta medição somente será executada com a definição do p1960 = 1, 2 e quando o acionamento for ligado.
See also: p1959

207990 <location>Drive: Identificação incorreta

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840

Reaction: OFF1 (NENHUM, OFF2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Durante a identificação ocorreu uma falha.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):

1: Calibração de êmbolo sem posição absoluta (p1407.3 = 0)

2: Determinação do sentido de controle sem movimento nos dois sentidos.

3: Determinação do sentido de controle com resultado ambíguo.

4: Determinação de offset de válvula sem movimento.

5: Detecção da área de deslocamento sem posição absoluta ou calibração de êmbolo.

6: O curso de êmbolo diverge em mais de 20 % do curso de êmbolo parametrizado (p0313).

7: Durante a medição da curva característica, o acionamento permanece parado antes de alcançar o curso livre parametrizado.

8: A amplificação do circuito do controlador de força está incorreta. No encosto final positivo o pA (r0067) < pB (r0068).

100: Inversão de valor real de posição e rotação divergente (p0410).

101: Início da faixa de medição > fim da faixa de medição (p1955[0] > p1955[1]).

102: Curso de medição mínimo > curso de medição máximo (p1956[0] > p1956[1]).

190: O setpoint de velocidade não é zero.

Remedy: Sobre o valor de falha = 1:

- Referenciar o acionamento antes da calibração do êmbolo (deve ser p1407.3 = 1).

Sobre o valor de falha = 2, 3:

- O acionamento deve permitir o movimento.
- Verificar a pressão do sistema e as válvulas de fechamento.
- Aumentar o tempo de estabilização (p1958[1]).

Sobre o valor de falha = 4:

- O acionamento deve permitir o movimento.
- Verificar a pressão do sistema e as válvulas de fechamento.

Sobre o valor de falha = 5:

- Referenciar o acionamento antes da detecção da área de deslocamento (deve ser p1407.3 = 1) e executar a calibração do êmbolo (p1909.1 = 1 ou p1959.2 = 1 e p1960 = 1).

Sobre o valor de falha = 6:

- Existe um obstáculo na área de deslocamento. Retirar o obstáculo, se necessário. Se o curso de medição for suficiente com o obstáculo, então nenhuma medida será necessária.
- O curso do êmbolo foi parametrizado incorretamente. Se o curso real do êmbolo estiver parametrizado menor, então deve-se corrigir o curso do êmbolo (p0313). Um curso de êmbolo parametrizado muito pequeno será corrigido automaticamente.

Sobre o valor de falha = 7:

- A calibração do êmbolo foi executada incorretamente. Corrigir a calibração do êmbolo ou deixar que ela seja executada automaticamente (p1959.2 = 1 e p1960 = 1).
- O curso de medição mínimo ou máximo parametrizado não pode ser percorrido, pois existe um obstáculo no caminho ou o curso do êmbolo foi parametrizado incorretamente. Se aplicado, corrigir o curso de medição (p1956[0], p1956[1]) ou corrigir o curso do êmbolo ou deixar que este último seja determinado automaticamente (p1959.x = 1 e p1960 = 1).
- O acionamento não pode ser movimentado porque a válvula de fechamento não abre, a pressão de sistema não está disponível ou o encoder e válvula podem não estar conectados. Inspecionar a válvula de fechamento, a pressão do sistema e a conexão do encoder e da válvula.

Sobre o valor de falha = 8:

- Inverter os conectores entre os sensores de pressão A e B ou inverter o sentido de movimento (inverter o p1820 e p0410) e repetir a medição em movimento inteira.
- Verificar os valores de referência para sensores de pressão (p0240, p0242).

Sobre o valor de falha = 100:

Ajustar a posição e a inversão de valores reais de rotação iguais (p0410 = 0 ou p0410 = 3).

Sobre o valor de falha = 101:

O início da faixa de medição deve ser parametrizada menor que o fim da faixa de medição (p1955[0] > p1955[1]).

Sobre o valor de falha = 102:

O curso de medição mínimo deve ser parametrizado menor que o curso de medição máximo (p1956[0] > p1956[1]).

Sobre o valor de falha = 190:

O setpoint de velocidade deve ser zero durante a identificação.

207990 <location>Acionamento: identificação de dados do motor com falha

Message value: %1

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI

Reaction: OFF2 (NENHUM, OFF1)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Ocorreu uma falha durante a identificação da rotina.

Falha (r0949, representação decimall):

10: Conjunto de dados de transição durante a identificação dos dados do motor.

101: Amplitude de tensão mesmo a 30% da máxima amplitude de corrente é muito baixa para medir a indutância.

102, 104: Limitação da tensão na medição de indutância.

103: Máxima frequência excedida durante a medição da indutância de rotação.

110: Motor não sincronizado finamente antes da medição de rotação.

111: A marca zero não recebida em 2 revoluções.

112: Sincronização fina não realizada em 8 segundos depois da marca zero ser ultrapassada.

113: O limite de potência, torque ou corrente é zero.

115: Controle V/f ativo.

120: Erro na avaliação de magnetização da indutância.

125: Resistência do cabo é maior que a resistência total.

126: Indutância de série é maior que a indutância total de fuga.

127: Indutância identificada de fuga negativa.

128: Resistência identificada de estator negativa.

129: Resistência Identificada do rotor negativa.

130: Alteração de dados de drive durante a rotina de identificação de dados do motor.

140: O canal nominal inibe ambas direções.

160: Aceleração na determinação momento de relutância, inércia ou torque muito baixo ou tempo de aceleração muito alto.

173: Problema interno.

180: Identificação de velocidade (máxima velocidade, taxa de velocidade, 0.9*p0348) menor que p1755.

190: Velocidade nominal diferente de zero.

191: A velocidade atual de zero não é alcançada.

192: Velocidade nominal não alcançada.

193: Movimentação não permitida do motor ao identificar o erro na curva tensão.

194: Torque adicional (r1515) diferente de zero.

195: Controle ativo de torque em malha fechada.

200, 201: Não é possível identificar o erro curva característica de tensão do conversor (p1952, p1953).

Remedy: Sobre o valor de falha = 10:
- Não solicitar nenhuma comutação de conjuntos de dados durante a identificação de dados do motor.

Sobre o valor de falha = 101:
- Aumentar o limite de corrente (p0640) ou o limite de torque (p1520, p1521).
- Verificar a amplificação do controlador de corrente (p1715).
- Reduzir o tempo de amostragem do controlador de corrente (p0115).
- Eventualmente a identificação completa da característica L pode não ser possível, pois a amplitude de corrente necessária é muito alta.
- Suprimir a medição (p1909, p1959).

Sobre o valor de falha = 102, 104:
- Reduzir o limite de corrente (p0640).
- Controlar a amplificação P do controlador de corrente.
- Suprimir a medição (p1909, p1959).

Sobre o valor de falha = 103:
- Aumentar o momento de inércia externo (se possível).
- Reduzir o tempo de amostragem do controlador de corrente (p0115).
- Suprimir a medição (p1909, p1959).

Sobre o valor de falha = 110:
- Movimentar para além da marca zero antes da medição rotativa do motor.

Sobre o valor de falha = 111:
- Possivelmente o encoder não possui nenhuma marca zero. Corrigir o ajuste no p0404.15.
- O número de pulsos do encoder foi especificado incorretamente. Corrigir o ajuste no p0408.
- Se o sinal de marca zero apresentar algum defeito, substituir o encoder.

Sobre o valor de falha = 112:
- Atualizar o software do encoder.

Sobre o valor de falha = 113:
- Verificar os limites (p0640, p1520, p1521, p1530, p1531), e corrigir os valores zero.

Sobre o valor de falha = 115:
- Desativar o controle U/f (p1317 = 0).

Sobre o valor de falha = 120:
- Verificar a amplificação P do controlador de corrente (p1715) e reduzir conforme a necessidade.
- Aumentar a frequência de pulsos (p1800).

Sobre o valor de falha = 125:
- Reduzir a resistência do cabo (p0352).

Sobre o valor de falha = 126:
- Reduzir a indutância em série (p0353).

Sobre a falha = 127, 128, 129:
- Possivelmente o controlador de corrente está oscilando. Reduzir o p1715 antes da próxima medição.

Sobre o valor de falha = 130:
- Não iniciar nenhuma comutação de conjuntos de dados de acionamento durante a identificação do motor.

Sobre o valor de falha = 140:
- Habilitar pelo menos um sentido antes da medição (p1110 = 0 ou p1111 = 0 ou p1959.14 = 1 ou p1959.15 = 1).

Sobre o valor de falha = 160:
- Aumentar o tempo de aceleração para a determinação do momento kT, de inércia ou de relutância, p. ex. pelo aumento do número de rotações máximo (p1082), aumento do momento de inércia ou redução da corrente máxima (p0640).
- Na operação sem encoder com momento de inércia de carga deve-se parametrizar o momento de inércia (p1498).
- Reduzir o tempo de rampa de aceleração (p1958).
- Aumentar a amplificação P do controlador de rotação (p1460).
- Suprimir a medição (p1959).

Sobre o valor de falha = 173:
-

Sobre o valor de falha = 180:
- Aumentar o número de rotações máximo (p1082).

- Reduzir o p1755.
- Suprimir a medição (p1909, p1959).

Sobre o valor de falha = 190:

- Zerar o setpoint da rotação.

Sobre o valor de falha = 191:

- Não iniciar a identificação de dados do motor se o motor ainda estiver girando.

Sobre o valor de falha = 192:

- Verificar o controle de rotação (O motor possivelmente está travado ou o controle de rotação não funciona).
- Para p1215 = 1, 3 (freio como controle de sequência) deve-se verificar o sentido de controle (p0410.0).
- Manter as habilitações durante a medição.
- Liberar o motor de cargas puxadas.
- Aumentar a corrente máxima (p0640).
- Reduzir o número de rotações máximo (p1082).
- Suprimir a medição (p1959).

Sobre o valor de falha = 193:

- Eletricamente, o motor moveu-se mais do que 5 ° (r0093). Frear totalmente o motor num destes ângulos de posição dos polos (r0093): 90 °, 210 ° ou 330 ° (+/-5 °) e iniciar a identificação logo em seguida.

Sobre o valor de falha = 194:

- Desativar todos os torques adicionais (p. ex.: CI: p1511).
- Para os eixos suspensos: Frear totalmente o motor num destes ângulos de posição dos polos (r0093): 90 °, 210 ° ou 330 ° (+/-1 °) e iniciar a identificação logo em seguida.

Sobre o valor de falha = 195:

- Desativar o controle de torque (p1300 = 21 ou 20, e passar a fonte de sinais no p1501 para sinal 0).

Sobre o valor de falha = 200, 201:

- Ajustar a frequência de pulsos para 0.5 x frequência do controlador de corrente (p. ex. 4 kHz a 125 µs de tempo de amostragem do controlador de corrente).
- Encurtar o comprimento dos cabos entre o Motor Module e o motor.
- Carregar os valores de medição (r1950, r1951) no sistema e com isso determinar visualmente os valores adequados para p1952, p1953.

207990 <location>Acionamento: identificação de dados do motor com falha

Message value: %1
Drive object: VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Durante a identificação ocorreu uma falha.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):

1: O valor limite de corrente foi alcançado.

2: A resistência de estator identificada está fora da faixa esperada de 0.1 ... 100 % do Zn.

3: A resistência de rotor identificada está fora da faixa esperada de 0.1 ... 100 % do Zn. Motores síncronos excitados externamente: A resistência amortecedora está fora da faixa de 1.0 ... 15 % do Zn.

4: A reatância de estator identificada está fora da faixa esperada de 50 ... 900 % do Zn. Motores síncronos excitados externamente: A reatância de estator está fora da faixa de 20 ... 500 % do Zn.

5: A reatância principal identificada está fora da faixa esperada de 50 ... 900 % do Zn. Motores síncronos excitados externamente: A reatância principal está fora da faixa de 20 ... 500 % do Zn.

6: A constante de tempo do rotor identificada está fora da faixa esperada de 10 ... 5 s. Motores síncronos excitados externamente: A constante de tempo do amortecedor está fora da faixa de 5 ms ... 1 s.

7: A reatância dispersão total identificada está fora da faixa esperada de 4 ... 100 % do Zn.

8: A reatância de dispersão do estator identificada está fora da faixa esperada de 2 ... 50 % do Zn. Motores síncronos excitados externamente: A reatância de dispersão do estator está fora da faixa de 2 ... 40 % do Zn.

9: A reatância de dispersão do rotor identificada está fora da faixa esperada de 2 ... 50 % do Zn. Motores síncronos excitados externamente: A reatância de dispersão de amortecedor está fora da faixa de 1.5 ... 20 % do Zn.

10: O motor foi conectado incorretamente.

11: O eixo do motor está em movimento.

12: Detectado contato à terra.

15: Ocorreu um bloqueio de pulsos durante a identificação de dados do motor

20: A tensão limite identificada nos retificadores de semicondutor está fora da faixa esperada 0 ... 10 V.

30: Controlador de corrente no limite de tensão.

40: Pelo menos uma identificação está incorreta. Os parâmetros identificados não serão adotados por motivo de inconsistência.

50: O tempo de amostragem ajustado é muito baixo para a identificação do motor (p0115[0]).

Nota:

Os valores porcentuais referem-se à impedância nominal do motor:

Zn = Vmot.nom / sqrt(3) / Imot,nom

Remedy: Para o valor de falha 1 = 40:

- verifique se o motor está conectado corretamente em p0300, p0304 ... p0311.
- Existe uma relação adequada entre a potência do motor e o Motor Module? A relação do Motor Module com a corrente nominal do motor deveria ser menor que 0.5 e não maior que 4.
- verifique a configuração (estrela/triângulo).

Para o valor de falha = 11 adicional:

- Desative o monitoramento de oscilação (p1909.7 = 1).

Para o valor de falha = 2:

- Para ligações paralelas, controle o sistema de enrolamento do motor no p7003. Se em unidades de potência ligados paralelamente for indicado um motor com sistema de enrolamento (p7003 = 0), mesmo havendo um sistema de enrolamento múltiplo, então uma grande parte da resistência do estator será interpretada como resistência de adução e registrada em p0352.

Para o valor de falha = 4, 7:

- verifique se as indutâncias foram ajustadas corretamente em p0233 e em p0353.
- verifique se o motor foi ligado corretamente (estrela/triângulo).
- Ajuste p1909.0 = 1.

Para o valor de falha = 12:

- verifique as conexões do cabo de potência.
- verifique o motor.
- verifique o CT.

Para valor de falha = 50.

- Execute a identificação de dados do motor com o maior tempo de amostragem e, depois, modifique o tempo de amostragem maior (p0115[0]).

207991 <location>Drive: Identificação de dados ativada

Message value: -

Drive object: HLA, HLA_840

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A identificação de dados está ativada.
A identificação de dados é realizada no próximo comando de acionamento. Ao fazer isso, o drive move-se.
See also: p1910, p1960

Remedy: Não necessário.
O alarme desaparece automaticamente após a rotina de identificação dos dados do motor ter sido totalmente finalizada ou para a configuração p1910 = 0 ou p1960 = 0.
Se um POWER ON ou um reinício aquecido é realizado com a identificação dos dados do motor selecionado, a solicitação de identificação de dados do motor será perdida. Se a identificação dos dados do motor for necessária, será necessário selecionar novamente de modo manual a seguinte rampa.

207991 <location>Acionamento: Identificação de dados do motor ativada

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A identificação de dados do motor está ativada.
Com o próximo comando de ligar é executada a identificação de dados do motor.
See also: p1910, p1960

Remedy: Nenhum necessário.
O alarme automaticamente desaparecerá após a rotina de identificação dos dados do motor ter sido completada com sucesso ou com a parametrização dos p1910 = 0 ou p1960 = 0.
Se o POWER ON ou uma reinicialização é realizada com dados de identificação do motor selecionado, os dados do motor solicitados serão perdidos. Se os dados de identificação do motor são necessários, ele terá de ser novamente selecionado manualmente após inicialização.

207991 <location>Acionamento: Identificação de dados do motor ativada

Message value: -

Drive object: VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A identificação de dados do motor está ativada.
Com o próximo comando de ligação é executada a identificação de dados do motor.
Com a ativação da medição rotativa (veja o p1900, p1960) é bloqueado o salvamento da parametrização. O salvamento se tornará novamente possível após a realização ou desativação da identificação de dados do motor.
See also: p1910

Remedy: Nenhum necessário.
O alarme automaticamente desaparecerá após a rotina de identificação dos dados do motor ter sido completada com sucesso ou com a parametrização de p1900 = 0

207993 <location>Acionamento: Sentido de campo magnético rotativo ou inversão de valor real do encoder está incorreta

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI

Reaction: OFF2 (NENHUM)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: O sentido de campo magnético rotativo ou o valor de encoder real possui um sinal incorreto. A inversão do valor real (p0410) foi automaticamente alterada pela identificação de dados do motor para corrigir o sentido de controle. Isto pode causar uma alteração no sentido de giro.
Nota:
Para cancelar esta falha deve-se confirmar primeiro o sentido de giro correto com p1910 = -2.

Remedy: Verificar o sentido de giro (se disponível, também para o controlador de posição).
Com o sentido de giro correto aplica-se o seguinte:
Não é necessária mais nenhuma providência (exceto definir o p1910 = -2 e confirmar a falha).
Com o sentido de giro incorreto aplica-se o seguinte:
Para se alterar o sentido de giro duas fases deverão ser invertidas e a identificação do motor deverá ser repetida.

207994 <location>Acionamento: Identificação de dados do motor não realizada

Message value: -
Drive object: VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: O modo "controle de vetor" foi selecionado e a identificação de dados do motor ainda não foi realizado.
O alarme é iniciado na modificação do conjunto de dados do drive (consulte r0051) nos seguintes casos:
- o controle vetorial é parametrizado no conjunto de dados do drive atual (p1300 >= 20).
e
- A identificação de dados do motor ainda não foi realizada no conjunto de dados de drive atual (veja o r3925).
Nota:
Para SINAMICS G120, é feita uma verificação e um alarme é apresentado na existência de funcionamento e quando o sistema se inicia.

Remedy: - Execute a identificação de dados do motor (consulte o p1900).
- Se necessário, parametrize o controle U/f (p1300 < 20).
- passe para o conjunto de dados de drive, nas quais as condições não se aplicam.

207995 <location>Acionamento: Identificação de posição polar falhou

Message value: %1
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI
Reaction: OFF2
Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: A identificação de posição de pólo falhou.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):

1: Não é formada nenhuma corrente.

2: A corrente inicial não é zero.

3: O curso máximo ajustado foi excedido (p1981).

4x: O sinal de medição não permite nenhuma avaliação consistente.

5: A corrente máxima foi excedida durante a medição.

6: A medição de corrente deve ser recalibrada.

7x: O Sensor Module não oferece suporte para a identificação de posição de pólo.

8: A corrente necessária à identificação de posição de pólo é maior do que a corrente máxima.

9: A corrente da identificação de posição de pólo ajustada é zero.

10: Comutação de grupos de dados durante a identificação de posição de pólo.

11: O ajuste de encoder para determinação de ângulo de comutação está ativo (p1990 = 1) e o encoder sem marca zero não passou pela sincronização fina ou então não possui dados válidos.

100: A identificação de posição de pólo baseada no movimento com 1ª e 2ª medição diferentes. Motor bloqueado ou corrente (p1993) muito baixa.

101: Identificação de posição de pólo baseada no movimento, nenhum movimento suficiente, motor bloqueado ou corrente (p1993) muito baixa.

102: Identificação de posição de pólo baseada no movimento, freio presente e fechado. A identificação de posição de pólo baseada no movimento não é permitida se estiver relacionada ao freio.

103: Identificação de posição de pólo sem encoder e baseada no movimento.

104: Identificação de posição de pólo baseada no movimento, o valor real de rotação não é zero após o tempo de transição.

200: Identificação de posição de pólo baseada na elasticidade; falha interna no cálculo arco tangente (0/0).

201: Identificação de posição de pólo baseada na elasticidade; número muito baixo de pontos de medição interpretados.

202: Identificação de posição de pólo baseada na elasticidade; valor estranho na série de medições.

203: Identificação de posição de pólo baseada na elasticidade; rotação máxima sem corrente.

204: Identificação de posição de pólo baseada na elasticidade; nenhum flanco positivo encontrado.

205: Identificação de posição de pólo baseada na elasticidade; o resultado da transformação Fourier diverge mais do que 480 ° elétricos / p3093 da maior estimativa.

206: Identificação de posição de pólo baseada na elasticidade; o teste de plausibilidade falhou.

207: Identificação de posição de pólo baseada na elasticidade; nenhum valor de medição negativo encontrado.

Todos os valores de medição possivelmente são idênticos. A deflexão esperada não pôde ser alcançada, porque a estimativa é muito grande ou poderia ter sido formada uma corrente insuficiente.

208: Identificação de posição de pólo baseada na elasticidade; a corrente medida é 0.

209: Identificação de posição de pólo baseada na elasticidade; o curso máximo ajustado foi excedido (p3095).

210: Identificação de posição de pólo baseada na elasticidade sem encoder.

250 ... 260:

Identificação de posição de pólo baseada na elasticidade; foram feitas mais do que 3 tentativas e apareceu o valor de falha 200 ... 210.

Exemplo:

Valor de falha = 253 --> Foram feitas mais do que 3 tentativas e apareceu o valor de falha 203.

Remedy: Para o valor de falha = 1:

- Verificar a conexão do motor e a tensão DC-Link.
- Ajustar valores coerentes e diferentes de zero nos seguintes parâmetros (p0325, p0329).

Para o valor de falha = 1, 2:

- Para uma elevada carga de tempo de processamento (p. ex. 6 acionamentos com Safety Integrated) ajustar o tempo morto de processamento do controlador de corrente para Transfers tardios (p0117 = 3).

Para o valor de falha = 3:

- Aumentar o curso máximo (p1981).
- Reduzir as correntes para a identificação de posição de pólo (p0325, p0329).
- Parar o motor para a execução da identificação de posição de pólo.

Para o valor de falha = 5:

- Reduzir as correntes para a identificação de posição de pólo (p0325, p0329).

Para o valor de falha = 6:

- Deixar que o Motor Module seja novamente calibrado.

Para o valor de falha = 8:

- Reduzir as correntes para a identificação de posição de pólo (p0329, p0325, p1993).
- O módulo de potência não pode conduzir a corrente necessária para a identificação de posição de pólo (p0209 < p0329, p0325, p1993), substituir o módulo de potência por um de corrente máxima maior.

Para o valor de falha = 9:

- Definir um valor diferente de zero para a corrente da identificação de posição de pólo (p0329, p0325, p1993).

Para o valor de falha = 10:

- Não iniciar nenhuma comutação de grupos de dados durante a identificação de posição de pólo.

Para o valor de falha = 11:

- Nos encoders incrementais sem comutação com marca zero (p0404.15 = 0) não faz nenhum sentido ajustar o encoder para determinação do ângulo de comutação (p1990 = 1). Neste caso a função deverá ser desativada novamente (p1990 = 0) ou selecionada a comutação com marca zero para um encoder com marca zero adequada (p0404.15 = 1).
- Para encoders absolutos somente executar o ajuste de encoder para determinação do ângulo de comutação (p1990 = 1) se o encoder fornecer uma informação de comutação e estiver com sincronização fina (p1992.8 = 1 e p1992.10 = 1). O encoder possivelmente está estacionado, desativado (p0145), não está pronto para operar ou então acusa uma falha.
- Desativar o ajuste de encoder para determinação do ângulo de comutação (definir p1990 = 0).

Para o valor de falha = 40 ... 49:

- Aumentar as correntes para a identificação de posição de pólo (p0325, p0329).
- Parar o motor para a execução da identificação de posição de pólo.
- Selecionar outro procedimento para identificação de posição de pólo (p1980).
- Utilizar outro motor ou encoder absoluto ou outros sensores Hall.

Para o valor de falha = 70 ... 79:

- Atualizar o software no Sensor Module.

Para o valor de falha = 100, 101:

- Verificar e garantir o movimento livre do motor.
- Aumentar a corrente para a identificação de posição de pólo (p1993) baseada no movimento.

Para o valor de falha = 102:

- Se o motor for operado com freio: Selecionar outro procedimento de identificação de posição de pólo (p1980).
- Se o motor pode ser operado sem freio: Abrir o freio (p1215 = 2).

Para o valor de falha = 103:

- A identificação de posição de pólo baseada no movimento somente pode ser executada com encoder. Conectar o encoder ou selecionar outro procedimento para identificação de posição de pólo (p1980).

Para o valor de falha = 104:

- Aumentar o tempo de filtragem da identificação de posição de pólo baseada no movimento (p1997).
- Aumentar o tempo de subida do pulso da identificação de posição de pólo baseada no movimento (p1994).
- Verificar a amplificação da identificação de posição de pólo baseada no movimento (p1995).
- Verificar o tempo de ação integral da identificação de posição de pólo baseada no movimento (p1996).
- Para encoder de motor com pista A/B retangular (p0404.3 = 1) e medição de tempo dos flancos (p0430.20 = 0) deve-se desativar o tempo de ação integral (p1996 = 0).

Para o valor de falha = 200:

- Verificar a parametrização (p3090 ... p3096).

Para o valor de falha = 201:

- Verificar a parametrização (p3090 ... p3096).
- Reduzir o p3094.

Para o valor de falha = 202:

- Verificar a parametrização (p3090 ... p3096).
- Ocorreu uma falha durante a identificação. Repetir a medição.
- Verificar o freio ou o controle e frenagem.

Para o valor de falha = 203:

- Verificar o freio ou o controle e frenagem.
- Verificar a corrente medida (p3096).
- Aumentar o p3094.

Para o valor de falha = 204:

- Verificar a parametrização (p3090 ... p3096).

Para o valor de falha = 205:

- Verificar a parametrização (p3090 ... p3096).

Para o valor de falha = 206:

- Verificar a parametrização (p3090 ... p3096).
- Ocorreu uma falha durante a identificação. Repetir a medição.
- Verificar o freio ou o controle e frenagem.

Para o valor de falha = 207:

- Reduzir a deflexão esperada (p3094).
- Aumentar a corrente medida (p3096).

Para o valor de falha = 208:

- Ajustar a corrente medida (p3096).

Para o valor de falha = 209:

- Verificar a parametrização do p3095.
- Verificar o freio ou o controle e frenagem.

Para o valor de falha = 210:

- A identificação de posição de pólo baseada na elasticidade somente pode ser executada com encoder. Conectar o encoder ou selecionar outro procedimento para identificação de posição de pólo (p1980).

Para o valor de falha = 250 ... 260:

- Verificar a parametrização (p3090 ... p3096, p1980).

207996 <location>Acionamento: Identificação de posição polar não ocorreu

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI

Reaction: ENCODER (OFF2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Durante a operação foi executada uma mudança de modos de operação que requer uma identificação de posição polar que não pode ser feita neste estado.

- O acionamento foi comutado do modo sem encoder flutuante para o modo com encoder, sem que antes fosse executada uma identificação de posição polar para o encoder. O p1404 está em um valor entre zero e a rotação máxima e foram habilitados os pulsos na faixa de rotação acima do p1404, sem que antes fosse executada uma identificação de posição polar no modo com encoder.
- Durante a operação foi executada uma comutação EDS em um encoder onde uma identificação de posição polar é desnecessária. Porém, esta ainda não foi executada (p1982 = 1 ou 2 e p1992.7 = 0).

Remedy:

- Para a comutação flutuante entre o modo com ou sem encoder com identificação de posição polar após POWER ON ou colocação em funcionamento (p0010 diferente de zero), habilitar os pulsos uma vez com rotação zero. Com isso é executada a identificação de posição polar e o resultado estará disponível para o modo.
- Executar a comutação EDS com desabilitação de pulsos ou executar uma identificação de posição polar antes da comutação com este bloco de dados.

207998 <location>Acionamento: Identificação de dados de motor ativada em outro acionamento

Message value: %1

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A identificação de dados de motor está ativada no drive object mencionado no valor de falha e bloqueia a ativação dos demais drive objects.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
drive object com a identificação de dados de motor ativada.
See also: p1910, p1960

Remedy: - Aguardar a execução completa da identificação de dados de motor do drive object mencionado no valor de falha.
- Desselecionar a identificação de dados de motor no drive object mencionado no valor de falha (p1910 = 0 ou p1960 = 0).

207999 <location>Acionamento: A identificação de dados de motor não pode ser ativada

Message value: %1

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Controle de malha- fechada está habilitado no tipo de acionamento do SERVO. Para selecionar os dados de identificação do motor, pulsos devem ser anulados para todos os drive objects de SERVO.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
drive object com controle de malha- fechada habilitado.

Remedy: Retirar a habilitação de pulsos de todos acionamentos e reativar a identificação de dados de motor.

208000 <location>TB: Tensão de alimentação +/-15 V incorreta

Message value: %1

Drive object: All objects

Reaction: Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)
Servo: NENHUM (IASC/FREIODC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)
Vector: NENHUM (IASC/FREIODC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: O Terminal Board 30 detecta uma tensão de alimentação interna com falha.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
0: Falha no teste da ativação de monitoração.
1: Falha no modo normal.

Remedy: - Substituir Terminal Board 30.
- Trocar a Control Unit.

208010 <location>TB: Conversor analógico-digital

Message value: -

Drive object: All objects

Reaction: Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)
Servo: NENHUM (IASC/FREIODC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: NENHUM (OFF1, OFF2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: O conversor análogo/digital no Terminal Board 30 não tem fornecidos todos os dados convertidos.

Remedy: - Verificar a alimentação de tensão.
- Substituir Terminal Board 30.

208500 <location>COMM BOARD: O tempo de monitoração da configuração expirou

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF1 (OFF2)
Servo: OFF1 (OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: O tempo de monitoração para a configuração expirou.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
0: A transmissão dos dados de configuração de envio foi excedida.
1: A transmissão dos dados de configuração de recepção foi excedida.

Remedy: Verificar a linha de comunicação.

208501 <location>PN/COMM BOARD: Setpoint do Timeout

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF1 (OFF2)
Servo: OFF3 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, STOP2)
Vector: OFF3 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, STOP2)
Hla: OFF3 (NENHUM, OFF1, OFF2, STOP2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: A recepção dos setpoints do COMM BOARD foi interrompida.
- Conexão de Bus interrompida.
- O Controlador está desativado.
- O Controller passou para o estado STOP.
- O COMM BOARD está com defeito.

Remedy: - Garantir a conexão de Bus e passar o Controller para o estado RUN.
- Se a falha persistir, controlar o tempo de monitoramento configurado (p2040).
See also: p8840

208502 <location>PN/COMM BOARD: O tempo de monitoração do sinal de vida expirou

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF1 (OFF2)
Servo: OFF1 (OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: O tempo de monitoração do contador de sinais de vida expirou.
A conexão com o COMM BOARD foi interrompida.

Remedy: - Controlar a linha de comunicação.
- Inspecionar o COMM BOARD.

208504 <location>PN/COMM BOARD: Erro interno durante a transmissão cíclica de dados

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Os valores atuais e/ou nominais cíclicos não foram transmitidos a tempo durante o momento configurado.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Remedy: Verificar o telegrama de parametrização (Ti, To, Tdp, etc.).

208510 <location>PN/COMM BOARD: Dados de configuração de envio inválidos

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF1 (OFF2)
Servo: OFF1 (OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Os dados de configuração de envio não foram aceitos pelo COMM BOARD.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Valor de resposta da verificação dos dados de configuração de envio.

Remedy: Verificar os dados de configuração de envio.

208511 <location>PN/COMM BOARD: Dados de configuração de recepção inválidos

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A unidade de drive não aceitou os dados de configuração de recebimento.
Alarme (r2124, representação decimall):
Valor de retorno da verificação de dados de configuração recebida.
1: Conexão estabelecida para mover mais os drive objetos do que os configurados no dispositivo. Os drive objetos para a troca de dados de processo e sua sequência são definidas em p0978.
2: Muitas palavras de dados PZD para saída ou entrada a um drive objeto. O número de itens possíveis PZD em um drive objeto é determinado pelo número de índices em r2050/p2051 para PZD IF1, e em r8850/p8851 para PZD IF2.
3: Número irregular de bytes para entrada ou saída.
4: Os dados de ajuste para sincronização não aceitas. Para mais informações, consulte A01902.
5: Operação cíclica não ativa.
17: Dispositivo Compartilhado CBE20: Configuração de F-CPU foi modificado.
223: Sincronização ilegal para o conjunto de interface PZD em p8815[0].
500: Configuração PROFIsafe ilegal para o conjunto de interface em p8815[1].
501: Erro de parâmetro PROFIsafe (por exemplo F_dest).
503: Conexão PROFIsafe é rejeitada à medida que não há conexão isócrona (p8969).
Valores adicionais:
Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Remedy: Verifique os dados de configuração de recebimento.
Para o valor de alarme = 1, 2:
- Verifique a lista dos drive objetos com troca de dados de processo (p0978). Com p0978[x] = 0, todos os seguintes drive objetos na lista são excluídos da troca de dados de processo.

Para valor de alarme = 2:
- Verifique o número de palavras dos dados para saída e entrada ao drive objeto:

Para o valor de alarme = 17:
- CBE20 Dispositivo Compartilhado: desligado/ligado A-CPU.

Para o valor de alarme = 223, 500:
- Verifique o ajuste em p8839 e p8815.
- Garanta que somente uma interface PZD está operando no sincronismo ou com PROFIsafe.

Para valor de alarme = 501:
- Verifique o endereço PROFIsafe ajustado (p9610).

208520 <location>PN/COMM BOARD: Canal não cíclico com erro

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A memória ou o estado do buffer do canal não cíclico está com falha.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
0: Falha no estado do buffer.
1: Falha na memória.

Remedy: Verificar a linha de comunicação.

208526 <location>PN/COMM BOARD: Nenhuma conexão cíclica

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Não existe nenhuma conexão cíclica com o comando.

Remedy: Estabeleça a conexão cíclica e ative o controle com a operação cíclica.
Verificar os parâmetros "Name of Station" e "IP of Station" no PROFINET (r61000, r61001).
Se houver um CBE20 conectado e o PROFIBUS conectado pelo PZD Interface1, então isso deve ser parametrizado com a ferramenta STARTER de colocação em funcionamento ou diretamente no p8839.

208530 <location>PN/COMM BOARD: Canal de mensagens com erro

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A memória ou o estado do buffer do canal de mensagens está com falha.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
0: Falha no estado do buffer.
1: Falha na memória.

Remedy: Verificar a linha de comunicação.

208550 <location>PZD Interface, atribuição incorreta de hardware

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A atribuição de hardware à interface PZD foi parametrizada incorretamente.
Valor de alarme (r2124, representação decimal):
1: Apenas um dos dois índices não é igual à 99 (automático).
2: Ambas interfaces PZDs são atribuídas ao mesmo hardware.
3: COMM BOARD atribuída faltando.
4: CBC10 é atribuído à interface 1.
See also: p8839

Remedy: Verificar e, se necessário, corrigir a parametrização (p8839).

208560 <location>IE: Erro de sintaxe no arquivo de configuração

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Um erro de sintaxe foi detectado no arquivo de configuração ASCII para Industrial Ethernet interface (X127). O arquivo de configuração salvo não foi carregado.
Nota:
IE: Industrial Ethernet

Remedy: - Verificar a configuração de interface (p8900 e seguintes), corrigir se necessário, e ativar (p8905 = 1).
- Salvar os parâmetros para configuração de interface (ex: p8905 = 2)
ou
- Reconfigurar a estação através da tela "Edit Ethernet node" (ex: com o software de comissionamento STARTER).
See also: p8905

208561 <location>IE: Erro de inconsistência afetando parâmetros ajustáveis.

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Ao ativar a configuração (p8905) para a interface Industrial Ethernet (X127) foi detectado um erro de consistência.
Valor de alarme (r2124, interpretar como decimal):
0: Erro de consistência geral.
1: Erro na configuração de IP (endereço de IP, máscara de sub-rede ou gateway padrão).
2: Erro nos nomes de estação.
5: O gateway padrão também está definido na interface PROFINET Onboard.
6: O nome da estação padrão também está definido na interface PROFINET Onboard.
7: O endereço IP está na mesma sub-rede como o endereço IP da interface PROFINET Onboard.
Nota:
Para valor de alarme = 0, 1, 2, 7 aplica-se: A configuração não foi alterada.
Para valor de alarme = 5, 6 aplica-se: No entanto, uma nova configuração foi ativada.
IE: Industrial Ethernet
See also: p8900, p8901, p8902, p8903

Remedy: - Verificar a configuração de interface solicitada (p8900 e seguintes), corrigir se necessário, e ativar (p8905).
ou
- Reconfigurar a estação através da tela "Edit Ethernet node" (ex: com o software de comissionamento STARTER).
See also: p8905

208562 <location>PROFINET: Erro de sintaxe no arquivo de configuração

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: No arquivo de configuração ASCII para a interface onboard de PROFINET foi detectado um erro de sintaxe. A configuração salva não foi carregada.

Remedy: - Verificar a configuração de interface (p8920 e seguintes), corrigir se necessário, e ativar (p8925 = 1).
- Salvar os parâmetros para configuração de interface (ex: p8925 = 2)
ou
- Reconfigurar a estação através da tela "Edit Ethernet node" (ex: com o software de comissionamento STARTER).
See also: p8925

208563 <location>PROFINET: Erro de consistência nos parâmetros de ajuste

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Ao ser ativada a configuração (p8925) para a interface PROFINET foi detectado um erro de consistência.
Valor de alarme (r2124, interpretar como decimal):
0: Erro de consistência geral.
1: Erro na configuração de IP (endereço de IP, máscara de sub-rede ou gateway padrão).
2: Erro nos nomes de estação.
3: Não foi possível ativar O DHCP, pois já existe uma conexão PROFINET cíclica.
4: Não possível nenhuma conexão PROFINET cíclica, pois o DHCP já se encontra ativado.
5: O gateway padrão também está definido na interface Industrial Ethernet (X127).
6: O nome da estação também está definido na interface Industrial Ethernet (X127).
7: O endereço IP está na mesma sub-rede como o endereço IP da interface Industrial Ethernet (X127).
Nota:
Para valor de alarme = 0, 1, 2, 3, 4, 7 aplica-se: A configuração não foi alterada.
Para valor de alarme = 5, 6 aplica-se: No entanto, uma nova configuração foi ativada.
DHCP: Dynamic Host Configuration Protocol
See also: p8920, p8921, p8922, p8923

Remedy: - Verificar a configuração de interface solicitada (p8940 e seguintes), corrigir se necessário, e ativar (p8945).
ou
- Reconfigurar a estação através da tela "Edit Ethernet node" (ex: com o software de comissionamento STARTER).
See also: p8925

208564 <location>CBE20: Erro de sintaxe no arquivo de configuração

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Um erro de sintaxe foi detectado no arquivo de configuração ASCII para Communication Board Ethernet 20 (CBE20). O arquivo de configuração salvo não foi carregado.

Remedy: Verificar a configuração CBE20 (p8940 e seguintes), corrigir se necessário, e ativar (p8945 = 2).
Nota:
A configuração não é aplicada até o próximo POWER ON!
- Reconfigurar o CBE20 (ex. utilizando o software de comissionamento STARTER).
See also: p8945

208565 <location>PN/COMM BOARD: Erro de consistência afetando parâmetros ajustáveis.

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Ao ativar a configuração (p8945) para a Communication Board Ethernet 20 (CBE20) foi detectado um erro de consistência.
Valor de alarme (r2124, interpretar como decimal):
0: Erro de consistência geral.
1: Erro na configuração de IP (endereço de IP, máscara de sub-rede ou gateway padrão).
2: Erro nos nomes de estação.
3: Não foi possível ativar O DHCP, pois já existe uma conexão PROFINET cíclica.
4: Não possível nenhuma conexão PROFINET cíclica, pois o DHCP já se encontra ativado.
Nota:
Para todos os valores de alarme aplica-se o seguinte: A atual configuração não foi ativada.
DHCP: Dynamic Host Configuration Protocol
See also: p8940, p8941, p8942, p8943, p8944

Remedy: - Verificar a configuração de interface solicitada (p8940 e seguintes), corrigir se necessário, e ativar (p8945).
ou
- Reconfigurar a estação através da tela "Edit Ethernet node" (ex: com o software de comissionamento STARTER).
See also: p8945

208700 <location>CBC: Falha de comunicação

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)
Servo: OFF3 (NENHUM, OFF1, OFF2)
Vector: OFF3 (NENHUM, OFF1, OFF2)
Hla: OFF3 (NENHUM, OFF1, OFF2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Ocorreu um erro na comunicação CAN.
Valor de falha (r0949, representação decimal):
1: O contador de erros para os telegramas de envio excedeu o valor 255 de BUS OFF. O CAN-Controller é desativado pelo Bus.
- Cabo Bus curto-circuitado.
- Taxa de transmissão incorreta.
- Bit Timing incorreto.
2: O estado de nós CAN não foi mais consultado além de seu "Life Time" pelo Master. O "Life Time" resulta do "Guard Time" (p8604[0]) multiplicado pelo "Life Time Factor" (p8604[1]).
- Cabo Bus interrompido.
- Cabo Bus não conectado.
- Taxa de transmissão incorreta.
- Bit Timing incorreto.
- Falha no Master.
Nota:
Através do p8641 pode-se configurar a reação de falha como se deseja.
See also: p8604, p8641

Remedy: - Verificar o cabo Bus.
- Verificar a taxa transmissão (p8622).
- Verificar o Bit Timing (p8623).
- Verificar o Master.
O controlador CAN precisa ser reiniciado manualmente com p8608 = 1 depois da causa da falha ter sido resolvida.
See also: p8608, p8622, p8623

208701 <location>CAN: Mudança de estado NMT

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF2
Servo: OFF3
Vector: OFF3
Hla: OFF3

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Ocorreu uma transição de estado CANopen NMT de "Operational" para "Pre-Operational" ou para "Stopped".
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
1: Transição de estado CANopen NMT de "Operational" para "Pre-Operational".
2: Transição de estado CANopen NMT de "Operational" para "Stopped".
Nota:
Em estado NMT "Pre-Operational" não pode ser transmitido nenhum dado de processo e em estado NMT "Stopped" não pode ser transmitido nenhum dado de processo e nenhum dado de assistência.

Remedy: Nenhum necessário.
Confirmar a falha e continuar a operação.

208702 <location>CAN: RPDO Timeout

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF3 (NENHUM, OFF1, OFF2)
Vector: OFF3 (NENHUM, OFF1, OFF2)
Hla: OFF3 (NENHUM, OFF1, OFF2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: O tempo de monitoramento dos telegramas CANopen RPDO expirou, pois a conexão Bus foi interrompida ou o CANopen Master foi desligado.
See also: p8699

Remedy: - Verificação do cabo de rede Bus.
- Verificação do Master.
- Se necessário, aumentar o tempo de monitoramento (p8699).

208703 <location>CAN: O número máximo de drive objects foi excedido

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF3 (NENHUM, OFF1, OFF2)
Vector: OFF3 (NENHUM, OFF1, OFF2)
Hla: OFF3 (NENHUM, OFF1, OFF2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: O número máximo de 8 drive objects com o módulo de função "CAN" foi excedido.
Nota:
No CANopen Standard podem ser definidos no máximo 8 drive objects por CANopen Slave.

Remedy: - Nova colocação em funcionamento de no máximo 8 drive objects com o módulo de função "CAN" na topologia.
- Se necessário, desativar o módulo de função "CAN" (r0108.29) nos drive objects.

208751 <location>CAN: Perda de telegrama

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O CAN-Controller perdeu uma mensagem recebida.

Remedy: Reduzir os tempos de ciclo das mensagens de recepção.

208752 <location>CAN: Contador de erro para erro passivo excedido

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O contador de erros dos telegramas de envio ou de recepção excedeu o valor 127.

Remedy: - Verificação do cabo Bus.
- Configurar uma taxa Baud maior (p8622).
- Verificação do Bit Timing e eventual otimização (p8623).

See also: p8622, p8623

208753 <location>CAN: Buffer de mensagens excedido

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Um buffer de mensagens foi excedido.
Valor de advertência (r2124, representação decimal):
1: Buffer de envio não cíclico (buffer de resposta SDO) excedido.
2: Buffer de recepção não cíclico (buffer de recepção SDO) excedido.
3: Buffer de envio cíclico (buffer de envio PDO) excedido.

Remedy: - Verificar o cabo Bus.
- Aumentar a taxa de transmissão (p8622).
- Verificar o Bit Timing e se necessário otimizar (p8623).

Para valor de alarme = 2:
- Reduzir os tempos de ciclo das mensagens SDO de recepção.
- Solicitação SDO do Master somente é possível depois da confirmação anterior do SDO requerido.

See also: p8622, p8623

208754 <location>CAN: Modo de comunicação incorreto

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Em modo "Operational" foi realizada uma tentativa de alteração para os parâmetros p8700 ... p8737.

Remedy: Passar para o modo "Pre-Operational" ou "Stopped".

208755 <location>CAN: Objeto não pode ser mapeado

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O objeto CANopen não está previsto para o Process Data Object (PDO) Mapping.

Remedy: Utilizar um objeto CANopen previsto para o PDO Mapping ou registrar 0.

Os seguintes objetos podem ser mapeados no Receive Process Data Object (RPDO) ou Transmit Process Data Object (TPDO):

- RPDO: 6040 hex, 6060 hex, 60FF hex, 6071 hex; 5800 hex - 580F hex; 5820 hex - 5827 hex
- TPDO: 6041 hex, 6061 hex, 6063 hex, 6069 hex, 606B hex, 606C hex, 6074 hex; 5810 hex - 581F hex; 5830 hex - 5837 hex

Somente o subíndice 0 pode ser mapeado para cada objeto indicado.

Nota:

O COB-ID não pode ser definido corretamente enquanto A08755 estiver presente.

208756 <location>CAN: Número de bytes mapeados excedido.

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O número bytes dos objetos mapeados excede o tamanho de telegrama para dados úteis. São permitidos no máximo 8 bytes.

Remedy: Mapear menos objetos ou objetos com menor tipo de dado.

See also: p8710, p8711, p8712, p8713, p8714, p8715, p8716, p8717, p8730, p8731, p8732, p8733, p8734, p8735, p8736, p8737

208757 <location>CAN: Definir COB-ID como inválido.

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Para o modo online o respectivo COB-ID deve ser definido como inválido antes do mapeamento.

Exemplo:

O mapeamento para RPDO 1 deverá ser alterado (p8710[0]).

--> definir p8700[0] = C00006E0 hex (COB-ID inválido)

--> configurar p8710[0] como desejado

--> registrar COB-ID válido p8700[0]

Remedy: Passar o COB-ID para inválido.

208758 <location>CAN: Número máximo de objetos PDO válidos excedido

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O número máximo de objetos PDO válidos foi excedido.
Valor de alarme (r2124, interpretar como decimal):
1:
O número total de objetos RPDO válidos de todos os objetos de acionamento suportados pelo CANopen foi excedido.
O limite está condicionado ao hardware em 25 objetos RPDO.
2:
O número total de objetos TPDO válidos de todos os objetos de acionamento suportados pelo CANopen foi excedido.
O limite é determinado através da seguinte relação:
Tempo de amostragem do CAN (p8848) / Tempo de amostragem do controlador de corrente (p0115[0])
Nota:
RPDO: Receive Process Data Object
TPDO: Transmit Process Data Object

Remedy: Respeitar o limite para o número máximo de objetos RPDO ou TPDO.
Para apagar o alarme, aplicar uma das seguintes opções:
- POWER ON (desligar e ligar).
- Executar a reinicialização (p0009 = 30, p0976 = 2).
- Executar o comando Reset Node do CANopen NMT.
- Mudar o estado do CANopen NMT.
- Apagar o buffer de alarmes [0...7] (p2111 = 0).
Nota:
Os objetos RPDO e/ou TPDO ainda disponíveis são indicados no r8742.
See also: r8742

208759 <location>CAN: COB-ID de PDO existente

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Foi atribuído um COB-ID de PDO existente.

Remedy: Selecionar outro COB-ID de PDO.

208760 <location>CAN: O tamanho máximo do IF PZD foi excedido

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O tamanho máximo dos dados PZD de IF foi excedido.
Valor de alarme (r2124, interpretar como decimal):
1: Erro ao receber os dados IF PZD.
2: Erro ao enviar os dados IF PZD.
Nota:
IF: Interface

Remedy: Mapear menos dados de processo no PDO.
Para apagar o alarme, aplicar uma das seguintes opções:
- POWER ON (desligar e ligar).
- Executar a reinicialização (p0009 = 30, p0976 = 2).
- Executar o comando Reset Node do CANopen NMT.
- Mudar o estado do CANopen NMT.
- Apagar o buffer de alarmes [0...7] (p2111 = 0).

208800 <location>Modo hibernação PROFIenergy ativo

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O modo hibernação PROFIenergy está ativo
Alarme (r2124, representação decimall):
ID de modo do modo hibernação PROFIenergy ativo.
See also: r5600

Remedy: O alarme desaparece automaticamente quando o modo de hibernação é exibido.
Nota:
Após o recebimento do comando PROFIenergy "End_Pause" pelo PROFINET, o modo de hibernação é exibido.

208802 <location>PROFIenergy impossível de desligar a alimentação de encoder incremental

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O encoder incremental é utilizado para o controle de posição de malha fechada. Isso significa que a alimentação de energia não pode ser desligado durante o modo de hibernação PROFIenergy; caso contrário, perderá o valor atual de posição.
Alarme (r2124, representação decimall):
Número de encoder

Remedy: O alarme desaparece automaticamente quando o modo de hibernação é exibido.
Nota:
Após o recebimento do comando PROFIenergy "End_Pause" pelo PROFINET, o modo de hibernação é exibido.

213000 <location>Licença insuficiente

Message value: %1

Drive object: All objects

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: - Na unidade de acionamento são empregadas opções de licença obrigatória e a licença não é adequada.
- Durante a verificação da licença disponível ocorreu um erro.
Valor de advertência (r2124, interpretar como decimal):
0:
A licença disponível não é adequada.
1:
Não foi possível determinar nenhuma licença adequada, pois o cartão de memória com os dados de licença necessários foi retirado durante a operação.
2:
Não foi possível determinar nenhuma licença adequada, pois no cartão de memória não há nenhum dado de licença disponível.
3:
Não foi possível determinar nenhuma licença adequada, pois existe um erro de checksum no License Key.
4:
Durante a verificação de licença ocorreu um erro interno.

Remedy: Para valor do alarme = 0:
São necessárias outras licenças que deverão ser ativadas (p9920, p9921).
Para valor do alarme = 1:
Inserir novamente o cartão de memória adequado no sistema em estado desligado.
Para valor do alarme = 2:
Especificar e ativar o License Key (p9920, p9921).
Para valor do alarme = 3:
Comparar o License Key (p9920) especificado com o License Key do Certificate of License.
Especificar novamente e ativar o License Key (p9920, p9921).
Para valor do alarme = 4:
- Executar POWER ON.
- Atualizar a versão antiga de Firmware.
- Contatar a Hotline.

213001 <location>Checksum da licença com erro

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Foi detectado um erro durante a verificação do checksum do License Key.

Remedy: Comparar o License Key (p9920) especificado com o License Key do Certificate of License.
Especificar novamente e ativar o License Key (p9920, p9921).

213009 <location>Aplicação OA não licenciada.

Message value: %1

Drive object: All objects

Reaction: OFF1

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Pelo menos uma aplicação OA que necessita de licença não tem licença
Nota:
Ver os parâmetros r4955 e p4955 para informações sobre instalação de aplicações OA

Remedy: - Insira e ative a chave de licença para a aplicação OA sob licença (p9920, p9921).
- Se necessário, desativar a aplicação OA não licenciada (p4956).
See also: p9920, p9921

213010 <location>Módulo de função não licenciado

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S_AC_DP, CU_S_AC_PN, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF1

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Pelo menos um módulo de função que necessita de licença não está licenciado.
Valor da falha (r0949, representação hexadecimal):
Bit x = 1: O módulo de função correspondente não tem licença.
Nota:
Ver os parâmetros p0108 e r0108 para atribuição entre o número do bit e o módulo de função.

Remedy: - Insira e ative a chave de licença para o módulo de função sob licença (p9920, p9921).
- Se necessário, desativar os módulos de função não licenciados (p0108, r0108).
See also: p9920, p9921

213020 <location>Licença inadequada no comando

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF1

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Na unidade de acionamento são empregadas opções de licença obrigatória e a licença não é adequada.

Remedy: - Especificar e ativar o License Key para os opcionais que exigem licença.
- Se houver, desativar os opcionais não licenciados.

213100 <location>Proteção know-how: Copie o erro de proteção

Message value: %1

Drive object: All objects

Reaction: OFF1

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: A proteção know-how com proteção contra cópias para cartão de memória está ativa.
Ocorreu um erro na verificação do cartão de memória.
Falha (r0949, representação decimall):
0: Um cartão de memória não foi inserido.
2: Um cartão de memória inválido foi inserido.
3: O cartão de memória está sendo utilizado em outra Control Unit.
12: Um cartão de memória inválido é inserido (entrada OEM incorreta, p7769).
13: O cartão de memória está sendo utilizado em outra Control Unit (entrada OEM incorreta, p7759).
See also: p7765

Remedy: Para valor de falha = 0:
- Insira o cartão de memória correto e realize POWER ON.
Para valor de falha = 2, 3, 12, 13:
- contate a OEM responsável.
- desative a proteção contra cópia (p7765) e confirme a falha (p3981).
- desative a proteção know-how (p7766 ... p7768) e confirme a falha (p3981).
Nota:
Geralmente a proteção contra cópia pode ser modificada somente quando a proteção know-how é desativada.
KHP: Proteção Know-How
See also: p3981, p7765

213101 <location>Proteção know-how: Proteção contra cópias não pode ser ativada

Message value: %1

Drive object: All objects

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Ocorreu um erro na tentativa de ativar a cópia de proteção para o cartão de memória.
Falha (r0949, representação decimall):
0: Um cartão de memória não foi inserido.
Nota:
KHP: Proteção Know-How

Remedy: - insira o cartão de memória e realize um POWER ON.
- Tenta ativar a proteção contra cópia novamente (p7765).
See also: p7765

213102 <location>Proteção know-how: Erro de consistência dos dados protegidos

Message value: %1

Drive object: All objects

Reaction: OFF1

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Foi identificado um erro na verificação de consistência dos arquivos protegidos. Consequentemente, o projeto no cartão de memória não pode ser executado.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
yyyyxxxx hex: yyyy = número de objeto, xxxx = causa de falha
xxxx = 1:
Um arquivo tem um erro de checksum.
xxxx = 2:
Os arquivos não são consistentes com outros.
xxx = 3:
Os arquivos de projeto, que foram carregados no sistema de arquivo pelo carregamento (download do cartão de memória) são inconsistentes.
Nota:
KHP: Proteção Know-How

Remedy: - Substitua o projeto no cartão de memória ou substitua os arquivos de projeto para o download do cartão de memória.
- Restaure a configuração de fábrica e faça o download novamente.

230001 <location>Módulo de potência: Sobrecorrente

Message value: Causa da Falha: %1 bin

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: A unidade de potência detectou uma condição de sobrecorrente.
- O controle de malha fechada está parametrizado incorretamente.
- O motor está em curto-circuito ou falta de terra (frame).
- Operação U/f: Rampa de subida configurada muito baixa
- Operação U/f: Corrente nominal do motor é significativamente maior do que a do Motor Module.
- Alimentação: Correntes de alta descarga e pós-carga para queda de tensão.
- Alimentação: Correntes de pós-carga para sobretensão durante monitoramento e queda de tensão no DC link.
- Alimentação: Corrente de curto-circuito ao ligar em razão da perda do reator de rede.
- Cabos de energia conectados incorretamente.
- Cabos de energia excederam o comprimento máximo
- Unidade de potência com defeito.
- Interrupção de fase da rede.

Outras causas para um dispositivo de comutação em paralelo (r0108.15 = 1):
- Uma unidade de potência foi desligada em razão de uma falha de aterramento.
- O controle de corrente em malha fechada é muito lento ou foi definido muito rápido.

Valor da falha (r0949, representação binária bit-a-bit):
Bit 0: Fase U.
Bit 1: Fase V.
Bit 2: Fase W.
Bit 3: Sobrecorrente no DC link.
Nota:
Valor da falha = 0 significa que a fase com sobrecorrente não foi reconhecida (ex. para o dispositivo Blocksize).

Remedy:
- Verificar os dados do motor - se necessário, fazer o comissionamento.
- Verificar a configuração do circuito do motor (estrela - triângulo)
- Operação U/f: aumentar a rampa de subida.
- Operação U/f: Verificar a atribuição das correntes nominais do motor e do Motor Module.
- Alimentação: Verificar a qualidade da rede de alimentação.
- Alimentação: Reduzir a carga do motor.
- Alimentação: Conexão da corrente do reator de rede.
- Verificar a conexão dos cabos de potência.
- Verificar os cabos de potência quanto a curto-circuito ou falta de terra.
- Verificar o comprimento dos cabos de potência.
- Substituir a unidade de potência.
- Verificar as fases da rede de alimentação.

Para um dispositivo de comutação em paralelo (r0108.15 = 1) também aplica-se o seguinte:
- Verificar o limite de monitoramento de falha de terra (p0287).
- Verificar a configuração do controle de circulação de corrente de malha fechada (p7036, p7037).

230002 <location>Módulo de potência: Tensão DC-Link sobretensão

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: O módulo de potência detectou sobretensão no DC-Link.
- O motor retorna muita energia.
- A tensão de conexão dos dispositivos é muito alta.
- Na operação com o Voltage Sensing Module (VSM) a atribuição de fases L1, L2, L3 no VSM é diferente da atribuição de fases no módulo de potência.
- Fase de rede interrompida.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Tensão DC-Link no momento do disparo [0.1 V].

Remedy: - Aumentar o tempo de rampa de desaceleração.
- Ativar o regulador de tensão DC-Link (p1240).
- Empregar resistor de frenagem ou Active Line Module.
- Aumentar o limite de corrente da alimentação ou empregar um módulo maior (para Active Line Module).
- Verificar a tensão de alimentação dos dispositivos.
- Controlar e corrigir a atribuição de fases no VSM e no módulo de potência.
- Verificar as fases de rede.

See also: p0210, p1240

230002 <location>Módulo de potência: Tensão DC-Link sobretensão

Message value: %1

Drive object: VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: O módulo de potência detectou sobretensão no DC-Link.
- O motor retorna muita energia.
- A tensão de conexão dos dispositivos é muito alta.
- Na operação com o Voltage Sensing Module (VSM) a atribuição de fases L1, L2, L3 no VSM é diferente da atribuição de fases no módulo de potência.
- Fase de rede interrompida.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):

Tensão DC-Link no momento do disparo [0.1 V].

Remedy: - Aumentar o tempo de rampa de desaceleração.
- Ativar o controlador de tensão DC-Link.
- Empregar resistência de frenagem ou o Active Line Module.
- Aumentar o limite de corrente da alimentação ou empregar um módulo maior (para Active Line Module).
- Verificar a tensão de conexão dos dispositivos.
- Verificar e corrigir a atribuição de fases no VSM e no módulo de potência.
- Verificar as fases de rede.
- Ajustar os tempos de arredondamento (p1130, p1136). Isto é recomendado principalmente na operação V/f, para aliviar a carga do controlador de tensão DC-Link em tempos de rampa de desaceleração muito rápidos do gerador de rampas.

See also: p0210, p1240

230003 <location>Módulo de potência: Tensão DC-Link subtensão

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: O módulo de potência detectou subtensão no DC-Link.
- Queda de rede.
- A tensão de rede está abaixo do valor admissível.
- Queda ou falha da alimentação de rede.
- Fase de rede interrompida.

Nota:

O limite de monitoramento para subtensão no DC-Link é indicado no r0296.

Remedy: - Verificar a tensão de rede.
- Verificar a alimentação de tensão e observar as mensagens de erro da alimentação de rede, se necessário.
- Verificar as fases de rede.
- Verificar o ajuste da tensão de alimentação (p0210).
- Dispositivos tipo booksize: Verificar o ajuste do p0278.

Nota:
O sinal de operacional da alimentação r0863 deve estar interligado com as respectivas entradas p0864 do acionamento.
See also: p0210

230004 <location>Módulo de potência: Sobretemperatura do radiador, conversor

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: A temperatura do radiador do módulo de potência excedeu o valor limite permitido.
- Ventilação insuficiente, falha do ventilador.
- Sobrecarga.
- Temperatura ambiente muito alta.
- A freqüência de pulsos está muito alta.

Valor de falha (r0949):
Temperatura [1 Bit = 0.01 °C].

Remedy: - Verificar se o ventilador está funcionando.
- Verificar as mantas do ventilador.
- Verificar se a temperatura ambiente está dentro da faixa permitida.
- Verificar a carga do motor.
- Reduzir a freqüência de pulsos, quando maior que a freqüência de pulsos nominal.

Atenção:
Esta falha somente pode ser confirmada depois de não alcançar o limite do alarme A05000.
See also: p1800

230005 <location>Módulo de potência: Sobrecarga I2t

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: A unidade de potência foi sobrecarregada(r0036 = 100%).
- A corrente nominal permitida na unidade de potência foi excedida por um tempo inadimissivelmente longo.
- O ciclo de carga admissível não foi mantido

Valor da falha (r0949, valor em decimal):
I2t [100% = 16384].

Remedy: - Reduzir a carga contínua.
- Adaptar o ciclo de carga.
- Verificar as correntes nominais do motor e módulo de potência.

See also: r0036, r0206, p0206, p0307

230005 <location>Módulo de potência: Sobrecarga I2t

Message value: %1

Drive object: VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: A unidade de potência foi sobrecarregada(r0036 = 100%).
- A corrente nominal permitida na unidade de potência foi excedida por um tempo inadimissivelmente longo.
- O ciclo de carga admissível não foi mantido

Valor da falha (r0949, valor em decimal):
I2t [100% = 16384].

Remedy:
- Reduzir a carga contínua.
- Adaptar o ciclo de carga.
- Verificar as correntes nominais do motor e do módulo de potência.
- Aumentar o p0294.

See also: r0036, r0206, p0206, p0307

230006 <location>Módulo de potência: Thyristor Control Board

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: O Thyristor-Control-Board (TCB) do Basic Line Module acusa uma falha.
- Não existe nenhuma tensão de rede.
- O contator de rede não está fechado.
- A tensão de rede está muito baixa.
- Freqüência de rede fora da faixa permitida (45 ... 66 Hz).
- Existe um curto-circuito no DC-Link.
- Existe uma falha à terra no DC-Link (durante a fase de pré-carga).
- Alimentação de tensão do Thyristor Control Board fora da faixa nominal (5 ... 18 V) e tensão de rede > 30 V.
- Existe um erro interno no Thyristor-Control-Board.

Remedy: As falhas devem ser salvas na placa de controle do tiristor e devem ser reconhecidas. Para isto, a fonte de tensão da placa de controle dos tiristor deve estar ligada por pelo menos 10s!
- Verificar a tensão da rede de alimentação.
- Verificar ou energizar o contator de rede.
- Verificar o tempo de monitoramento e, se necessário, aumentar (p0857).
- Se necessário, observar mensagens/sinais adicionais da unidade de potência.
- Verificar o DC link quanto a curto-circuito ou falha de terra.
- Avaliar LEDs de diagnóstico para a placa de controle do tiristor.

230008 <location>Módulo de potência: Dados cíclicos de erro de sinal de vida

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)
Servo: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)
Vector: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: A Control Unit não atualizou pontualmente o telegramaaa de setpoint cíclico. O número de erros consecutivos no sinal de conexão ativa excedeu o limite de falhas (p7789).

Remedy:
- Verificar o projeto do armário elétrico e o cabeamento para o cumprimento da EMC.
- Para projetos com o drive object VECTOR, verificar também se o p0117 = 6 está configurado na Control Unit.
- aumentar o limite de falha (p7789).

See also: p0117

230010 <location>Módulo de potência: Dados cíclicos de erro de sinal de vida

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o respectivo módulo de potência está danificada.

Os telegramas de valor nominal cíclicos da Control Unit não foram recebidas pontualmente pelo módulo de potência em pelo menos um ciclo.

Remedy: Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.

230011 <location>Módulo de potência: Queda de fase de rede no circuito de corrente principal

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2 (OFF1)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: O módulo de potência excede a ondulação da tensão DC-Link do valor limite permitido.

Possíveis causas:

- Uma fase de rede falhou.
- As 3 fases de rede são assimétricas de maneira inadmissível.
- A capacidade do capacitor de tensão DC-Link forma uma frequência de ressonância com a indutância de rede e eventualmente o reator integrado no módulo de potência.
- O fusível de uma fase do circuito de corrente principal desarmou.
- Uma fase de motor falhou.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):

Somente para o diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Remedy:

- Verificar os fusíveis do circuito elétrico principal.
- Verificar se uma carga monofásica não distorce as tensões de rede.
- A frequência de ressonância com a indutância de rede é dessintonizada através de um reator de linha inserido antes.
- Amortecer a frequência de ressonância com a indutância de rede ao passar para a compensação de tensão DC-Link no software (veja o p1810) ou para uma filtragem mais intensa (veja o p1806). No entanto, isso pode piorar a ondulação de torque no motor.
- Verificar os cabos de alimentação do motor.

230012 <location>Módulo de potência: Sensor de temperatura do radiador, interrupção de fio

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF1 (OFF2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: A ligação para um sensor de temperatura do radiador no módulo de potência foi interrompida.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Bit 0: Nicho de módulo (encaixe eletrônico)
Bit 1: Ar de entrada
Bit 2: Inversor 1
Bit 3: Inversor 2
Bit 4: Inversor 3
Bit 5: Inversor 4
Bit 6: Inversor 5
Bit 7: Inversor 6
Bit 8: Retificador 1
Bit 9: Retificador 2
Remedy: Entre em contato com o fabricante.

230013 <location>Módulo de potência: Sensor de temperatura do radiador, curto-circuito

Message value: %1
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF1 (OFF2)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: O sensor de temperatura do dissipador de calor da unidade de potência está em curto-circuito.
Valor da falha (r0949, representação hexadecimal):
Bit 0: Slot para módulo (Slot eletrônicos)
Bit 1: Entrada de ar
Bit 2: Inversor 1
Bit 3: Inversor 2
Bit 4: Inversor 3
Bit 5: Inversor 4
Bit 6: Inversor 5
Bit 7: Inversor 6
Bit 8: Retificador 1
Bit 9: Retificador 2
Remedy: Entre em contato com o fabricante.

230015 <location>Módulo de potência: Queda de fases nos cabos de motor

Message value: -
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI
Reaction: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: Foi detectada uma queda de fases nos cabos de alimentação do motor.
A mensagem também pode aparecer no seguinte caso:
- O motor está corretamente conectado, mas o controle de rotação está instável e por isso que se gera um torque oscilante.
Nota:
Nos módulos de potência tipo chassi não existe nenhum monitoramento de queda de fases.
Remedy: - Verificar os cabos de alimentação do motor.
- Verificar as configurações do controlador de rotação.

230015 <location>Módulo de potência: Queda de fases nos cabos de motor

Message value: -
Drive object: VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Foi detectada uma queda de fases nos cabos de alimentação do motor.
A mensagem também pode aparecer nos seguintes casos:
- O motor está corretamente conectado, mas o acionamento arriou no controle V/f. Neste caso, eventualmente, é medida uma corrente de 0 A em uma das fases por causa da assimetria das correntes.
- O motor está corretamente conectado, mas o controle de rotação está instável e por isso que se gera um torque oscilante.
Nota:
Nos módulos de potência tipo chassi não existe nenhum monitoramento de queda de fases.

Remedy:
- Verificar os cabos de alimentação do motor.
- Aumentar o tempo de aceleração ou de desaceleração (p1120), caso o acionamento tenha arriado no controle V/f.
- Verificar as configurações do controlador de rotação.

230016 <location>Módulo de potência: Alimentação de carga desligada

Message value: %1

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A tensão DC-Link é muito baixa.
Valor de advertência (r2124, interpretar como decimal):
Tensão DC-Link no momento do disparo [0.1 V].

Remedy:
- Ligar a alimentação da carga
- Verificar a rede de alimentação se necessário.

230017 <location>Módulo de potência: Tensão de alimentação de 26.5 V com falha

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: No acionamento habilitado detectou-se que a tensão de alimentação de 26.5 V para o Hydraulic Module está com falha (X271).
Faixa permitida: 26.0 ... 27.0 V
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Valor de tensão [0.1 V].

Remedy:
- Verificar a tensão de alimentação de 26.5 V (X271).

230017 <location>Módulo de potência: Limite de corrente do hardware acionado muitas vezes

Message value: Causa da Falha: %1 bin

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: O limite de corrente do hardware na respectiva fase (veja A30031, A30032, A30033) foi acionado muitas vezes. O número de ultrapassagens permitido está em função do tipo do módulo de potência.
Para a alimentação aplica-se:
- O controle foi parametrizado incorretamente.
- Carga da alimentação muito grande.
- Voltage Sensing Module conectado incorretamente.
- Falta a bobina de comutação ou tipo incorreto.
- Módulo de potência com defeito.

Para o Motor Module aplica-se:
- O controle foi parametrizado incorretamente.
- Falha no motor ou nos cabos de potência.
- Os cabos de potência excedem o comprimento máximo permitido.
- Carga de motor muito elevada.
- Cabo de potência com defeito.

Valor de falha (r0949, interpretar como binário):
Bit 0: Fase U
Bit 1: Fase V
Bit 2: Fase W

Remedy: Para a alimentação aplica-se o seguinte:
- Verificar as configurações do controlador e, se necessário, resetar e identificar o controlador (p0340 = 2, p3410 = 5).
- Reduzir a carga e eventualmente elevar a capacitância do DC-Link ou empregar uma alimentação maior.
- Verificar a conexão do Voltage Sensing Module opcional.
- Verificar a conexão e os dados técnicos da indutância de comutação (reator).
- Verificar os cabos de potência quanto a um curto-circuito ou uma falha à terra.
- Substituir o módulo de potência.

Para o Motor Module aplica-se o seguinte:
- Verificar os dados do motor e, se necessário, recalcular os parâmetros do controlador (p0340 = 3). Como alternativa, executar uma identificação de dados do motor (p1910 = 1, p1960 = 1).
- Verificar a forma de ligação do motor (estrela/triângulo).
- Verificar a carga do motor.
- Verificar as conexões dos cabos de potência.
- Verificar os cabos de potência quanto a um curto-circuito ou uma falha à terra.
- Verificar o comprimento dos cabos de potência.
- Substituir o módulo de potência.

230020 <location>Módulo de potência: Configuração não é aceita

Message value: Causa do erro: %1, Informação adicional: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: É exigida uma configuração que não é suportada pelo módulo de potência.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
yyyyxxxx hex: xxxx = Causa do erro, yyyy = Informação adicional (interno da Siemens)
xxxx = 0: A operação atônoma foi solicitada e não pode mais ser suportada.
xxxx = 1: O DRIVE-CLiQ-Timing solicitado não é permitido.
xxxx = 2: Foi detectado um PM260 com PS-ASIC de versão 2. Esta combinação não é suportada.
xxxx = 3: A inicialização não pôde ser encerrada com sucesso. Eventualmente a Control Unit foi desconectada antes ou durante a inicialização do Power Module.
xxxx = 4: A combinação de módulo de potência e Control Unit ou Control Unit Adapter não é suportada.
xxxx = 5: A dinâmica de controlador de corrente não é suportada.

Remedy: Para a causa de erro = 0:

Se necessário, desativar a proteção de tensão interna ativa (p1231).

Para a causa de erro = 1:

Atualizar o Firmware na Control Unit ou alterar a topologia de DRIVE-CLiQ.

Para a causa de erro = 2:

Substituir o módulo de potência por um PM260 com PS-ASIC de versão 3 (ou mais recente).

Para a causa de erro = 3, 4:

Conectar a Control Unit ou Control Unit Adapter (CUAxx) em um Power Module compatível e executar o POWER ON na Control Unit ou Control Unit Adapter.

Para a causa de erro = 5:

- Empregar um módulo de potência de forma construtiva booksize.

- Em um Double Motor Module, operar os dois controles de acionamento com o mesmo tempo de amostragem do controlador de corrente (p0115[0]). Caso contrário a dinâmica de controlador de corrente mais alta somente pode ser ativada no acionamento que tiver o maior tempo de amostragem.

- Se necessário, desativar a dinâmica de controlador de corrente (p1810.11 = 0). Após a desativação, realizar um novo cálculo do tempo morto de processamento e das amplificações de controlador (p0340 = 4). Otimizar o controlador de rotação, se necessário.

See also: p0115, p1231, p1810

230021 <location>Módulo de potência: Falha à terra

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: O módulo de potência detectou um contato à terra.

Possíveis causas:

- Contato à terra nos cabos de potência.

- Contato à terra no motor.

- O transformador de corrente está com defeito.

- O freio quando fecha aciona a ativação do monitoramento de corrente contínua do hardware.

- Curto-circuito no resistor de frenagem.

- O controle de corrente elétrica circular em dispositivos conectados em paralelo (r0108.15 = 1) é muito lento ou foi configurado muito dinâmico.

Nota:

Uma falha de aterramento nos módulos de potência também é representada no r3113.5.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):

0:

- O monitoramento de corrente contínua do hardware respondeu.

- Existe um curto-circuito no resistor de frenagem.

> 0:

Valor da amplitude da corrente total [20479 = r0209 * 1.4142].

Remedy: - Verificar a conexão dos cabos de potência.

- Verificar o motor.

- Verificar o transformador de corrente.

- Verificar os cabos e contatos da conexão do freio (possível ruptura de fio).

- Verificar o resistor de frenagem.

Para dispositivos de manobra paralelos (r0108.15 = 1) também se aplica o seguinte:

- Verificar os limites do monitoramento de contato à terra (p0287).

- Verificar os ajustes do controle de corrente circular (p7036, p7037).

See also: p0287

230022 <location>Módulo de potência: Monitoração U_ce

Message value: Causa da Falha: %1 bin

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: POWER ON

Cause: Na unidade de potência foi acionada a monitoração da tensão de Coletor-Emissor (U_ce) do semicondutor.
Possíveis causas:
- Cabo de fibra óptica interrompido.
Falta alimentação de tensão na unidade de ativação do IGBT.
- Curto-circuito na saída da unidade de potência.
- Semicondutor defeituoso na unidade de potência
Valor da falha (r0949, representação binária):
Bit 0: Curto-circuito na fase U
Bit 1: Curto-circuito na fase V
Bit 2: Curto-circuito na fase W
Bit 3: Ativação do emissor de luz com defeito
Bit 4: Interrupção do sinal de erro de soma U_ce
See also: r0949

Remedy:
- Verificar o cabo de fibra óptica e, se necessário, substituir.
- Verificar a alimentação do circuito de disparo do IGBT (24V).
- Verificar as conexões dos cabos de potência.
- Selecione o semicondutor defeituoso e o substitua.

230024 <location>Módulo de potência: Sobretemperatura do modelo térmico

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: A diferença de temperatura entre o radiador e o chip excedeu o valor limite permitido.
- O ciclo de carga permitido não foi cumprido.
- Ventilação insuficiente, falha do ventilador.
- Sobrecarga.
- Temperatura ambiente muito alta.
- A freqüência de pulsos está muito alta.
See also: r0037

Remedy:
- Adaptar o ciclo de carga
- Verificar se o ventilador está funcionando.
- Verificar os elementos do ventilador.
- Verificar se a temperatura ambiente está dentro dos limites permitidos.
- Verificar a carga do motor
- Reduzir a frequência de pulso se esta é maior que a frequência de pulso nominal.

230024 <location>Módulo de potência: Sobretemperatura do modelo térmico

Message value: -

Drive object: VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: A diferença de temperatura entre o radiador e o chip excedeu o valor limite permitido.
- O ciclo de carga permitido não foi cumprido.
- Ventilação insuficiente, falha do ventilador.
- Sobrecarga.
- Temperatura ambiente muito alta.
- A freqüência de pulsos está muito alta.

See also: r0037

Remedy:
- Adaptar o ciclo de carga.
- Verificar se o ventilador está funcionando.
- Verificar as mantas do ventilador.
- Verificar se a temperatura ambiente está dentro da faixa permitida.
- Verificar a carga do motor.
- Reduzir a frequência de pulsos se esta estiver maior que a frequência de pulsos nominal.
- Se a frenagem a corrente contínua estiver ativa: Reduzir a corrente de frenagem (p1232).

230025 <location>Módulo de potência: Sobretemperatura do chip

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: A temperatura de chip do semicondutor excedeu o valor-limite permitido.
- O ciclo de carga permitido não foi cumprido.
- Ventilação insuficiente, falha do ventilador.
- Sobrecarga.
- Temperatura ambiente muito alta.
- A freqüência de pulsos está muito alta.

Falha (r0949, representação decimall):

Diferença de temperatura entre radiador e chip [0.01 °C].

Remedy:
- Adaptar o ciclo de carga.
- Verificar se o ventilador está funcionando.
- Verificar as mantas do ventilador.
- Verificar se a temperatura ambiente está dentro da faixa permitida.
- Verificar a carga do motor.
- Reduzir a freqüência de pulsos, quando maior que a freqüência de pulsos nominal.

Atenção:

Esta falha somente pode ser confirmada depois de não alcançar o limite do alarme A05001.

See also: r0037

230027 <location>Módulo de potência: Pré-carga do DC-Link, monitoração de tempo

Message value: Sinais de liberação: %1, estado: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: O DC-Link do módulo de potência não pôde ser pré-carregado durante o tempo esperado.

1) Não há nenhuma tensão de rede presente.

2) O contator/interruptor de rede não está fechado.

3) A tensão de rede está muito baixa.

4) Tensão de rede ajustada incorretamente (p0210).

5) As resistências de pré-carga estão superaquecidas, pois foram realizadas muitas pré-cargas por unidade de tempo.

6) As resistências de pré-carga estão superaquecidas, pois a capacitância do DC-Link é muito alta.

7) As resistências de pré-carga estão superaquecidas, pois na falta de um "pronto para operar" (r0863.0) da unidade alimentadora a potência é tomada do DC-Link.

8) As resistências de pré-carga estão superaquecidas, pois o contator de rede estava fechado durante a descarga rápida do DC-Link pelo Braking Module.

9) Existe um contato à terra ou um curto-circuito no DC-Link.

10) A ativação de pré-carga eventualmente apresenta um defeito (apenas dispositivos tipo chassi).

11) A fonte está com defeito e/ou houve um desarme de fusível no Motor Module (apenas dispositivos tipo booksize).

Valor de falha (r0949, interpretar como binário):

yyyyxxxx hex:

yyyy = Estado do módulo de potência

0: Estado de falha (esperar pelo OFF e confirmação de falha).

1: Bloqueio de religação (esperar pelo OFF).

2: Sobretensão detectada -> Mudança de estado de falha.

3: Subtensão detectada -> Mudança em estado de falha.

4: Esperar abrir o contator de ponte -> Mudança em estado de falha.

5: Esperar abrir o contator de ponte -> Mudança em bloqueio de religação.

6: Colocação em funcionamento.

7: Pronto para a pré-carga.

8: A pré-carga é iniciada, a tensão DC-Link é menor que a tensão mínima de ligação.

9: Pré-carga em andamento, tensão DC-Link, fim da pré-carga não detectada.

10: Esperar pelo fim do tempo de estabilização do contator principal depois de ser concluída a pré-carga.

11: Pré-carga concluída, pronto para habilitação de pulsos.

12: Detectada a ativação do terminal STO no módulo de potência.

xxxx = Faltam habilitações internas do módulo de potência (invertido e codificado por Bits, FFFF hex -> todas habilitações internas presentes)

Bit 0: A alimentação de tensão da ativação IGBT está desativada.

Bit 1: Detectado contato à terra.

Bit 2: Intervenção de corrente de pico.

Bit 3: I2t excedido.

Bit 4: Modelo térmico de sobretemperatura calculado.

Bit 5: (Radiador, módulo de ativação do módulo de potência) sobretemperatura medida.

Bit 6: Reservado.

Bit 7: Sobretensão detectada.

Bit 8: Módulo de potência concluiu a pré-carga, pronto para a habilitação de pulsos.

Bit 9: Falta o terminal STO.

Bit 10: Sobrecorrente detectada.

Bit 11: Curto-circuito do induzido ativo.

Bit 12: Erro de DRIVE-CLiQ ativo.

Bit 13: Identificada uma falha de Vce, transistor insaturado por sobrecorrente/curto-circuito.

Bit 14: Subtensão detectada.

See also: p0210

Remedy: No geral:

- Verificar a tensão de rede nos terminais de entrada.
- Verificar o ajuste da tensão de rede (p0210).

Para dispositivos tipo booksize aplica-se o seguinte:

- Esperar (aprox. 8 min.) até as resistências de pré-carga esfriarem. Para isso, preferencialmente, desconectar a alimentação da rede.

Para o 5):

- Observar a frequência de pré-carga permitida (veja o manual de dispositivo correspondente).

Para o 6):

- Verificar a capacitância total do DC-Link e, se necessário, reduzir a capacitância DC-Link máxima permitida (veja o manual do dispositivo correspondente).

Para o 7):

- Interligar a mensagem de "pronto para operar" da unidade de alimentação (r0863.0) na lógica de habilitação dos acionamentos conectados neste DC-Link.

Para o 8):

- Verificar a interligação do contator de rede externo. O contator de rede deve estar aberto durante a descarga rápida do DC-Link.

Para o 9):

- Verificar o DC-Link quanto a um contato à terra ou a um curto-circuito.

Para o 11):

- Verificar a tensão DC-Link da alimentação (r0070) e do Motor Module (r0070).

Se a tensão DC-Link gerada pela fonte (ou externamente) não for indicada no Motor Module (r0070), então existe um desarme de fusível no Motor Module.

See also: p0210

230030 <location>Módulo de Potência: Alarme sobretemperatura interna

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A temperatura no compartimento interno do inversor excedeu o valor limite de temperatura permitido.

- Ventilação insuficiente, falha do ventilador.
- Sobrecarga.
- Temperatura ambiente muito alta.

Valor de alarme (r2124, interpretar como decimal):

Somente para o diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Remedy:

- utilização possível de um ventilador adicional.
- verifique se a temperatura ambiente está na faixa permitida.

Aviso:

Esta falha só pode ser confirmada uma vez que o limite de temperatura permissível menos 5K caiu.

230031 <location>Módulo de potência: Limite de corrente de hardware na fase U

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Limite de corrente de Hardware para resposta da fase U. O pulso nesta fase é desativado por um período de pulso.
- Controle de malha-fechada está parametrizado incorretamente.
- Falha no motor ou nos cabos de força.
- Os cabos de força excederam o comprimento máximo permitido.
- Carga do motor muito alta.
- Unidade de potência defeituosa

Nota:
O alarme A30031 sempre ocorre se, para um módulo de potência, o hardware responde à limitação de corrente das fases U, V ou W

Remedy:
- verifique os dados do motor e, se necessário, recalcule os parâmetros do controlador (p0340 = 3). Como alternativa, execute uma identificação de dados do motor (p1910 = 1, p1960 = 1).
- verifique a configuração de circuito de motor (estrela/triângulo).
- verifique a carga do motor.
- verifique as conexões de cabo de potência.
- verifique os cabos de potência para curto-circuito ou falha de aterramento.
- verifique o comprimento dos cabos de potência.

230032 <location>Módulo de potência: Limite de corrente de hardware na fase V

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Limite de corrente de Hardware para resposta da fase V. O pulso nesta fase é desativado por um período de pulso.
- Controle de malha-fechada está parametrizado incorretamente.
- Falha no motor ou nos cabos de potência
- Os cabos de potência excederam o comprimento máximo permitido.
- Carga do motor muito alta.
- Defeito na unidade de potência.

Nota:
O alarme A30031 sempre ocorre se, para uma Power Module, o hardware responde a limitação da corrente nas fases U, V ou W

Remedy:
- verifique os dados do motor e, se necessário, recalcule os parâmetros do controlador (p0340 = 3). Como alternativa, execute uma identificação de dados do motor (p1910 = 1, p1960 = 1).
- verifique a configuração do circuito de motor (estrela/triângulo).
- verifique a carga do motor.
- verifique as conexões do cabo de potência.
- verifique os cabos de potência para curto-circuito ou falha de aterramento.
- verifique o comprimento dos cabos de potência.

230033 <location>Módulo de potência: Limite de corrente de hardware na fase W

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Limite de corrente de Hardware para resposta da fase W. O pulso nesta fase é desativado por um período de pulso.
- Controle de malha-fechada está parametrizado incorretamente.
- Falha no motor ou nos cabos de potência
- Os cabos de potência excederam o comprimento máximo permitido.
- Carga do motor muito alta.
- Defeito na unidade de potência.

Nota:
O alarme A30031 sempre ocorre se, para uma Power Module, o hardware responde a limitação da corrente nas fases U, V ou W

Remedy:
- verifique os dados do motor e, se necessário, recalcule os parâmetros do controlador (p0340 = 3). Como alternativa, execute uma identificação de dados do motor (p1910 = 1, p1960 = 1).
- verifique a configuração do circuito de motor (estrela/triângulo).
- verifique a carga do motor.
- verifique as conexões do cabo de potência.
- verifique os cabos de potência para curto-circuito ou falha de aterramento.
- verifique o comprimento dos cabos de potência.

230034 <location>Unidade de Potência: Temperatura interna acima do limite.

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O limite de alerta para sobretemperatura interna foi atingido.
Se a temperatura dentro da unidade continuar a aumentar, a falha F30036 poderá ocorrer.
- A temperatura ambiente pode estar muito alta.
- Refrigeração insuficiente, falha no ventilador.

Falha (r0949, representação decimall):
Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Remedy:
- Verificar a temperatura ambiente.
- Verificar o ventilador do interno da unidade.

230035 <location>Módulo de potência: Sobretemperatura do ar de entrada

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF1 (OFF2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Temperatura do ar de entrada do módulo de potência excedeu o valor limite permitido.
Para módulos de potência refrigerados a ar o limite é de 55 °C.
- Temperatura ambiente muito alta.
- Ventilação insuficiente, falha do ventilador

Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Temperatura [1 Bit = 0.01 °C].

Remedy:
- Verificar se o ventilador está funcionando.
- Verificar as mantas do ventilador.
- Verificar se a temperatura ambiente está dentro da faixa permitida.

Atenção:
Esta falha somente pode ser confirmada depois de não alcançar o limite do alarme A05002.

230036 <location>Unidade de Potência: Temperatura interna acima do limite.

Message value: %1
Drive object: All objects
Reaction: OFF2
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: A temperatura de dentro do conversor de drive excedeu o valor-limite de temperatura permitido.
- Ventilação insuficiente, falha do ventilador.
- Sobrecarga.
- Temperatura ambiente muito alta.

Falha (r0949, representação decimall):
Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.
Remedy:
- Verificar se o ventilador está funcionando.
- Verificar as mantas do ventilador.
- Verificar se a temperatura ambiente está dentro da faixa permitida.

Atenção:
Esta falha somente pode ser confirmada após ficar abaixo do valor limite de temperatura permitido menos 5 K.

230037 <location>Módulo de potência: Sobretemperatura do retificador

Message value: %1
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF2
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: A temperatura no retificador do módulo de potência excedeu o limite de temperatura permitida.
- Ventilação insuficiente, falha no ventilador.
- Sobrecarga.
- Temperatura ambiente muito alta.
- Falha na fase da rede.

Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Temperatura [0.01 °C].
Remedy:
- Verificar se o ventilador está funcionando.
- Verificar as mantas do ventilador.
- Verificar se a temperatura ambiente está dentro da faixa permitida.
- Verificar a carga do motor.
- Verificar as fases de rede.

Atenção:
Esta falha somente pode ser confirmada depois de não alcançar o limite do alarme A05004.

230038 <location>Módulo de potência: Monitoração do ventilador do capacitor

Message value: %1
Drive object: B_INF, B_INF_840
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: O ventilador do capacitor acusa um sinal de falha.
Remedy: Substituir o ventilador do capacitor no módulo de potência.

230039 <location>Módulo de potência: Falha do ventilador do capacitor

Message value: %1
Drive object: B_INF, B_INF_840
Reaction: OFF1

Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: O ventilador do capacitor falhou.
Remedy: Substituir o ventilador do capacitor no módulo de potência.

230040 <location>Módulo de potência: Subtensão de 24 V

Message value: %1
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840
Reaction: OFF2
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Cause: O limite de subtensão da alimentação de tensão de 24 V para o módulo de potência excedeu por mais de 3 ms.
Nota:
- Para módulos de potência tipo booksize o limite de subtensão é de 15 V.
- Para todos os demais módulos de potência o limite subtensão depende de cada módulo de potência e não é indicado.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Tensão de 24 V [0.1 V].
Remedy: - verifique a alimentação de tensão do módulo de potência.
- execute o POWER ON nos componentes (desligar/ligar).

230040 <location>Módulo de potência: Subtensão de 24/48 V

Message value: Canal: %1, tensão: %2 [0.1 V]
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI
Reaction: OFF2
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Cause: O limite de subtensão da alimentação de tensão de 24 V para o módulo de potência excedeu por mais de 3 ms.
Nota:
- Para módulos de potência tipo booksize o limite de subtensão é de 15 V.
- Para CU310-2, CUA31 e CUA32 o limite de subtensão é de 16 V.
- Para todos os demais módulos de potência (p. ex. S120M) o limite subtensão depende de cada módulo de potência e não é indicado.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
yyxxxx hex: yy = Canal, xxxx = Tensão [0.1 V]
yy = 0: Alimentação de tensão de 24 V
yy = 1: Alimentação de tensão de 48 V
Remedy: - verifique a alimentação de tensão do módulo de potência.
- execute o POWER ON nos componentes (desligar/ligar).

230040 <location>Módulo de potência: Subtensão de 24 V

Message value: %1
Drive object: VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF2
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Cause: O limite de subtensão da alimentação de tensão de 24 V para o módulo de potência excedeu por mais de 3 ms.
Nota:
- Para módulos de potência tipo booksize o limite de subtensão é de 15 V.
- Para CU310-2, CUA31 e CUA32 o limite de subtensão é de 16 V.
- Para todos os demais módulos de potência o limite subtensão depende de cada módulo de potência e não é indicado.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Tensão de 24 V [0.1 V].
Remedy: - verifique a alimentação de tensão do módulo de potência.
- execute o POWER ON nos componentes (desligar/ligar).

230041 <location>Módulo de potência: Subtensão de 24 V, alarme

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Para a alimentação de energia da unidade de potência, o limite mais baixo foi violado.
Alarme (r2124, representante hexadecimall):
Somente para diagnóstico de falha interno da Siemens.

Remedy: - verifique a alimentação de tensão do módulo de potência.
- execute o POWER ON nos componentes (desligar/ligar).

230041 <location>Módulo de potência: Subtensão de 24/48 V, alarme

Message value: Canal: %1, tensão: %2 [0.1 V]

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Para a alimentação de energia da unidade de potência, o limite mais baixo foi violado.
Alarme (r2124, representante hexadecimall):
yyxxxx hex: yy = canal, xxxx = tensão [0.1 V]
yy = 0: alimentação de energia 24 V
yy = 1: alimentação de energia 48 V

Remedy: - verifique a alimentação de tensão do módulo de potência.
- execute o POWER ON nos componentes (desligar/ligar).

230041 <location>Módulo de potência: Subtensão de 24 V, alarme

Message value: %1

Drive object: VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Para a alimentação de energia da unidade de potência, o limite mais baixo foi violado.
Alarme (r2124, representação decimall):
Alimentação de tensão 24 V [0.1 V]

Remedy: - verifique a alimentação de tensão do módulo de potência.
- execute o POWER ON nos componentes (desligar/ligar).

230042 <location>Módulo de potência: O ventialdor alcançou as horas máximas de operação

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O tempo máximo de operação de pelo menos um ventilador será logo alcançado ou já foi excedido.
Valor de falha (r0949, interpretar como binário):
Bit 0: ventilador de dissipador de calor alcançará o tempo máximo de operação em 500 horas.
Bit 1: ventilador de dissipador de calor excedeu o tempo máximo de operação.
Bit 8: ventilador de dispositivo interno alcançará o tempo máximo de operação em 500 horas.
Bit 9: ventilador de dispositivo interno excedeu o tempo máximo de operação.
Nota:
O tempo máximo de operação do ventilador de dissipador de calor no módulo de potência é exibido em p0252.
O tempo máximo de operação do ventilador de dispositivo interno no módulo de potênica está internamente especificado e está fixo.

Remedy: Para o ventilador envolvido, realize o seguinte:
- substitua o ventilador.
- reinicie o contador de horas de operação (p0251, p0254).
See also: p0251, p0252, p0254

230043 <location>Módulo de potência: Sobretensão de 24 V

Message value: %1
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF2
Acknowledge: POWER ON
Cause: Para a alimentação de energia da unidade de potência, o limite mais baixo foi violado.
Falha (r0949, representação decimall):
Tensão de 24 V [0.1 V].
Remedy: Verifique a alimentação de energia da unidade de potência.

230043 <location>Módulo de potência: Sobretensão de 24/48 V

Message value: Canal: %1, tensão: %2 [0.1 V]
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI
Reaction: OFF2
Acknowledge: POWER ON
Cause: Para a alimentação de energia da unidade de potência, o limite mais baixo foi violado.
Falha (r0949, representação decimall):
yyxxxx hex: yy = channel, xxxx = voltage [0.1 V]
yy = 0: alimentação de energia 24 V
yy = 1: alimentação de energia 48 V
Remedy: Verifique a alimentação de energia da unidade de potência.

230044 <location>Módulo de potência: Sobretensão de 24 V, alarme

Message value: %1
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Para a alimentação de energia de unidade de potência, o limite mais alto foi violado.
Alarme (r2124, representação decimall):
Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.
Remedy: Verifique a alimentação de energia da unidade de potência.

230044 <location>Módulo de potência: Sobretensão de 24/48 V, alarme

Message value: Canal: %1, tensão: %2 [0.1 V]
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI

Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Para a alimentação de energia da unidade de potência, o limite superior foi violado.
Alarme (r2124, representante hexadecimall):
yyxxxx hex: yy = canal, xxxx = tensão [0.1 V]
yy = 0: fornecimento de energia 24 V
yy = 1: fornecimento de energia 48 V
Remedy: Verifique a alimentação de energia da unidade de potência.

230044 <location>Módulo de potência: Sobretensão de 24 V, alarme

Message value: %1
Drive object: VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Para a alimentação de energia da unidade de potência, o limite superior foi violado.
Alarme (r2124, representação decimall):
tensão 24 V [0,1 V].
Remedy: Verifique a alimentação de energia da unidade de potência.

230045 <location>Módulo de potência: Alimentação com subtensão

Message value: %1
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF2
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Cause: Falha na fonte de tensão da unidade de potência.
- O monitor de tensão mostra uma falha de baixa tensão no módulo
Para CU31x aplica-se o seguinte:
- O monitoramento da tensão na placa DAC mostra uma falha de baixa tensão no módulo
Remedy: - Verifique a alimentação de energia da unidade de potência.
- realize um POWER ON (desligar/ligar) para o componente.
- substitua o módulo se necessário.

230045 <location>Módulo de potência: Alimentação com subtensão

Message value: %1
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI
Reaction: OFF2
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Cause: Falha na alimentação de energia na unidade de potência.
- O monitor de tensão envia sinais de uma falha de subvoltagem no módulo.
O seguinte se aplica para CU31x:
- o monitoramento de tensão na placa DAC envia sinais de uma falha de subtensão no módulo.
Para S120M, o seguinte se aplica:
- Esta mensagem é exibida para subtensão ou sobretensão.
Remedy: - Verifique a alimentação de energia da unidade de potência.
- realize um POWER ON (desligar/ligar) para o componente.
- substitua o módulo se necessário.

230046 <location>Módulo de potência: Alarme de subtensão

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Antes do último reinício, ocorreu um problema na alimentação do módulo de potência.
O monitoramento de tensão na FPGA interna da PSA sinalizou uma falha de subtensão no módulo.
Valor de alarme (r2124, interpretar como decimal):
Somente o diagnóstico interno de falhas da Siemens.
Remedy: - Verificar a fonte de 24V DC na unidade de potência.
- Ligue a fonte (powe off/on).
- Substitua o módulo se necessário.

230046 <location>Módulo de potência: Alarme de subtensão

Message value: %1
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Antes da última nova partida, ocorreu um problema na alimentação da unidade de potência.
A monitoração de tensão na FPGA interna da PSA sinalizou uma falha de subtensão no módulo.
Falha (r0949, representação decimall):
Registre o valor do registrador de falha de tensão.
Remedy: - Verificar a fonte de 24V DC na unidade de potência.
- Ligue a fonte (powe off/on).
- Substitua o módulo se necessário.

230047 <location>Sistema de refrigeração: Fluxo de líquido refrigerante muito pequeno

Message value: %1
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF2
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: O fluxo do sistema de refrigeração ficou abaixo do limite mínimo de falha.
Remedy: - Verifique os sinais de resposta e a atribuição de parametrização (p0260 ... p0267).
- Verifique a alimentação do líquido refrigerante.
- Verifique a condutividade térmica do resfriador.
- Verifique a concentração refrigerante.

230048 <location>Unidade de potência: Ventilador externo defeituoso

Message value: -
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: O sinal de feedback do ventilador externo indica uma falha.
- Ventilador defeituoso, travado.
- Sinal de feedback impreciso.
Remedy: - verifique o ventilador externo e substitua se necessário.
- se um ventilador externo com resposta é utilizado, verifique o enrolamento (X12.2 ou X13.2).
Nota:
Se um ventilador externo com resposta está sendo utilizado, verifique se o terminal de resposta no módulo de potência está conectado no terra e faça esta conexão se necessário (X12.1/2 ou X13.1/2.

230049 <location>Unidade de Potência: Ventilador interno defeituoso

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O ventilador interno falhou

Remedy: Verificar o ventilador interno e substituir se necessário.

230050 <location>Unidade de Potência: Fonte de 24V com sobretensão.

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: POWER ON

Cause: O monitor de tensão sinaliza uma falha de sobretensão no módulo.

Remedy: - Verificar a fonte de alimentação de 24V.
- Substituir o módulo se necessário.

230052 <location>Dados EEPROM incorretos

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: POWER ON

Cause: Erro nos dados da EEPROM do módulo da unidade de potência.
Valor da falha (r0949, representação decimall):
0, 2, 3, 4:
Os dados lidos da EEPROM do módulo da unidade de potência estão incorretas.
1:
Dados da EEPROM não são compatíveis com o firmware da aplicação da unidade de potência.
Valores adicionais:
Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Remedy: Para o valor de falha = 0, 2, 3, 4:
Substituição do módulo de potência ou atualização dos dados de EEPROM.
Para o valor de falha = 1:
Para CU31x e CUA31 aplica-se o seguinte:
Atualização do Firmware \SIEMENS\SINAMICS\CODE\SAC\cu31xi.ufw (cua31.ufw)

230053 <location>FPGA defeituosa

Message value: %1

Drive object: All objects

Reaction: NENHUM

Acknowledge: POWER ON

Cause: Os dados FPGA do módulo de potência estão com erros.

Remedy: Substituição do módulo de potência ou atualização dos dados de FPGA.

230054 <location>Unidade de potência: Baixa tensão na abertura do freio

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Ao ser aberto o freio detecta-se que a tensão de alimentação é menor que 24V - 10% = 21.6V.
Valor de advertência (r2124, interpretar como decimal):
Tensão de alimentação está com falha [0.1 V].
Exemplo:
Valor de advertência = 195 --> Tensão = 19.5 V
Remedy: Verifique a tensão 24V para estabilidade e valor.

230055 <location>Módulo de potência: Pulsador de frenagem com sobrecorrente

Message value: -
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF2
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: No pulsador de frenagem ocorreu uma sobrecorrente.
Remedy: - Verificar se a resistência de frenagem está em curto-circuito.
- Verificar na resistência de frenagem externa se a resistência pode ter sido dimensionada muito pequena.
Nota:
O pulsador de frenagem, depois de ser confirmada a falha, somente será liberado com a habilitação de pulsos.

230057 <location>Módulo de potência: Assimetria de rede

Message value: %1
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Foram constatadas frequências na tensão DC-Link que sugerem uma assimetria de rede ou a falha de uma fase de rede.
Possivelmente também se trata da falha de uma fase de motor.
A falha F30011 é sinalizada no máximo dentro de 5 minutos se o alarme estiver pendente.
A duração exata depende do tipo de módulo de potência e das respectivas frequências. Além disso, no caso dos módulos de potência do tipo booksize e chassi, a duração também depende de quanto tempo que o alarme está pendente.
Valor de alarme (r2124, interpretar como decimal):
Somente para o diagnóstico de falhas interno da Siemens.
Remedy: - Verificar a conexão dos cabos de rede.
- Verificar a conexão dos cabos de motor.
Se não houver nenhuma queda de fase da rede ou do motor, trata-se de uma assimetria de rede.
- Reduzir a potência para evitar a falha F30011.

230059 <location>Unidade de Potência: Ventilador interno defeituoso

Message value: -
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF2
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: O ventilador interno do módulo de potência falhou ou pode estar com um defeito.
Remedy: Verificar o ventilador interno e substituir se necessário.

230060 <location>Contator de pré-carga, monitoramento de estado

Message value: Causa da Falha: %1 bin

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2 (NENHUM, OFF1)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: Um sinal de resposta para o contador de pré-carga (ALM, SLM, BLM díodo) no contador de linha (BLM tiristor) interconectado e o monitoramento ativado.

Após ligar/desligar o contator, um sinal correto de resposta não foi recebido dentro do tempo de monitoramento ajustado em p0255[0].

Falha (r0949, representante binário):

Bit 0: Tempo de ajustado em p0255[0] foi excedido quando o contator foi ligado/desligado.

Bit 1: Contator de pré-carga foi aberto durante a pré-carga ou no modo de alimentação (BLM tiristor).

Bit 2: Contator de pré-carga foi ligado no estado OFF ou durante a operação de alimentação.

Remedy: - Verificar o o tempo de monitoramento configurado p0255[0].

- Verificar os cabos e ativação do contator.
- Substituir o contator.

230061 <location>Monitoramento do contator bypass

Message value: Causa da Falha: %1 bin

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2 (NENHUM, OFF1)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: Um sinal de resposta para o contador bypass está interconectado e o monitoramento ativado.

Após ligar/desligar o contator, um sinal correto de resposta não foi recebido dentro do tempo de monitoramento ajustado em p0255[1].

Falha (r0949, representante binário):

Bit 0: Tempo de ajustado em p0255[1] foi excedido quando o contator foi ligado/desligado.

Bit 1: Contator bypass foi aberto na operação.

Bit 2: Contator bypass foi ligado no estado OFF ou durante a pré-carga.

Remedy: - Verificar o o tempo de monitoramento configurado p0255[1].

- Verificar os cabos e ativação do contator.
- Substituir o contator.

230065 <location>Valores de medição de tensão não plausíveis

Message value: %1

Drive object: VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A medição de tensão não retorna valores plausíveis

Bit01: Fase U.

Bit02: Fase V.

Bit03: Fase W.

Remedy: - Desativar a medição de tensão (p247.0 = 0)

- Desativar a partida com motor girando mais medição de tensão (p247.5 = 0) e desativar a partida rápida com motor girando (p1780.11 = 0).

230070 <location>O ciclo solicitado pelo módulo de potência não é suportado

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Um ciclo requerido não é suportado pela unidade de potência.
Valor da falha (r0949, representação hexadecimal):
0: O ciclo de controle de corrente não é suportado.
1: O ciclo DRIVE-CLiQ não é suportado.
2: Problema de controle interno (distância muito pequena entre os instantes RX e TX).
3: Problema de controle interno (TX breve instante).

Remedy: O módulo de potência oferece suporte apenas para os seguintes ciclos:
62.5 µs, 125 µs, 250 µs e 500 µs
Para o valor de falha = 0:
Ajuste de um ciclo de controle de corrente permitido.
Para o valor de falha = 1:
Ajuste de um ciclo DRIVE-CLiQ permitido.
Para o valor de falha = 2, 3:
Consultar o fabricante (possível versão incompatível de Firmware).

230071 <location>Nenhum novo valor real recebido do módulo de potência

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: O número do valor atual de telegrama do módulo de potência que falhou excedeu o número permitido.

Remedy: Verificar a interface (ajustes e travamento) para o módulo de potência.

230072 <location>Não é possível transmitir mais nenhum setpoint ao módulo de potência

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Para CU31x e CUA31 aplica-se o seguinte:
Mais do que um telegrama nominal não foi capaz de ser transferido para o módulo de potência.

Remedy: Para CU31x e CUA31 temos:
Verificar a interface (ajuste e fixação) com o módulo de potência.

230073 <location>Processamento de valores reais / nominais não está mais sincronizado.

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A comunicação com o módulo de potência não está mais sincronizada com o ciclo de controle de corrente.

Remedy: Esperar até o restabelecimento da sincronização.

230074 <location>Erro de comunicação entre a Control Unit e o Power Module

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Entre a Control Unit (CU) e o Power Module (PM) não é mais possível estabelecer uma comunicação pela interface. A CU pode ter sido desconectada ou conectada incorretamente.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
0 hex:
- uma Control Unit com fornecimento externo de 24V foi desconectada durante a operação do Power Module.
- com o Power Module desligado, o fornecimento externo de 24V para a Control Unit foi interrompido por um tempo.
1 hex:
A Control Unit foi desconectada durante a operação do Power Module, mesmo com os monitoramentos de movimento seguros sem encoder habilitados. Isso não é suportado. Após a Control Unit ser reconectada, não foi mais possível estabelecer nenhuma comunicação como Power Module durante a operação.
20A hex:
A Control Unit foi conectada em um Power Module que possui um código diferente.
20B hex:
A Control Unit foi conectada em um Power Module que possui o mesmo código, mas um número de série diferente.
601 hex:
A Control Unit foi conectada em um Power Module, cuja classe de potência/desempenho (dispositivo tipo chassi) não é suportada.

Remedy: Conectar novamente a Control Unit (CU) ou a Control Unit Adapter (CUAxx) no Power Module de origem e prosseguir com a operação. Se necessário, executar um POWER ON na CU ou na CUA.

230080 <location>Módulo de potência: Corrente aumentando muito rapidamente

Message value: Causa da Falha: %1 bin

Drive object: All objects

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: A unidade de potência detectou uma taxa excessiva de aumento da taxa de sobretensão.
- Controle de malha-aberta está parametrizada incorretamente.
- Motor está em curto-circuito ou com falha de terra (frame).
- Operação U/f: Rampa de subida com valor muito baixo.
- Operação U/f: Corrente nominal do motor muito maior que a do módulo de potência.
- Alimentação: Correntes de alta descarga e pós-carga para queda de tensão.
- Alimentação: Correntes de pós-carga para sobretensão durante monitoramento e queda de tensão no DC link.
- Alimentação: Corrente de curto-circuito ao ligar devido perda do reator de rede.
- Cabos de energia não estão conectados corretamente.
- Cabos de energia excederam o comprimento máximo permitido.
- Unidade de potência defeituosa.
Causas adicionais para dispositivos de comutação em paralelo (r0108.15 = 1):
- A unidade de potência foi desligada devido a uma falha de terra.
- O controle de malha fechada de corrente de circulação é muito lento ou foi definido como muito rápido.
Valor da falha (r0949, representação binária bit-a-bit):
Bit 0: Fase U
Bit 1: Fase V
Bit 2: Fase W

Remedy: - Verificar os dados do motor - se necessário, fazer o comissionamento.
- Verificar a configuração do circuito do motor (estrela - triângulo)
- Operação U/f: Aumentar a rapa de subida
- Operação U/f: Verificar assimetria entre corrente nominal do motor e unidade de potência.
- Alimentação: Verificar a qualidade da rede de alimentação.
- Alimentação: Reduzir a carga do motor.
- Alimentação: Corrigir a conexão do reator de rede.
- Verificar a conexão dos cabos de potência.
- Verificar os cabos de potência quanto a curto-circuito e falha de terra.
- Verificar o comprimento dos cabos de potência.
- Substituir a unidade de potência.

Para equipamento em comutação paralela (r0108.15 = 1) também aplica-se o seguinte:
- Verificar o limite de monitoramento de falha de terra (p0287).
- Verificar os ajustes do controle de malha-fechada da corrente de circulação (p7036, p7037).

230081 <location>Power Unit: Chaveando operações com muita frequência

Message value: Causa da Falha: %1 bin

Drive object: All objects

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: A Power Unit executou muitas operações de chaveamento para limitação de corrente.
- controle a malha fechada está parametrizado incorretamente.
- motor tem um curto circuito ou falha de aterramento (frame).

Operação V/f: Valor da rampa de subida muito baixo/
Operação V/f: corrente calculada do motor muito maior que aquela do Power Unit.
- Alimentação: Alto descarregamento e corrente de pós-carregamento para queda de tensão.
- Alimentação: Altas correntes de pós-carregamento para sobrecarga quando há queda na tensão do motor e no DC link.
- Alimentação: Correntes de curto-circuito na energização devido perda da linha do reator.
- cabos de energização não estão conectados corretamente.
- cabos de energização excederam o comprimento máximo permitido.

Power Unit defeituosa.
Causas adicionais para um dispositivo de chaveamento paralelo (r0108.15 = 1):
A Power Unit desligou devido a uma falha de aterramento.
O controle de circulação de corrente de malha fechada é também muito baixo ou foi habilitada muito rapidamente.
Valor da falha (r0949, representação binária):
Bit 0: Fase U.
Bit 1: Fase V.
Bit 2: Fase W.

Remedy: - Verificar os dados do motor - se necessário, fazer o comissionamento.
- Verificar a configuração do circuito do motor (estrela - triângulo)
- Operação U/f: Aumentar a rapa de subida
- Operação U/f: Verificar assimetria entre corrente nominal do motor e unidade de potência.
- Alimentação: Verificar a qualidade da rede de alimentação.
- Alimentação: Reduzir a carga do motor.
- Alimentação: Corrigir a conexão do reator de rede.
- Verificar a conexão dos cabos de potência.
- Verificar os cabos de potência quanto a curto-circuito e falha de terra.
- Verificar o comprimento dos cabos de potência.
- Substituir a unidade de potência.

Para equipamento em comutação paralela (r0108.15 = 1) também aplica-se o seguinte:
- Verificar o limite de monitoramento de falha de terra (p0287).
- Verificar os ajustes do controle de malha-fechada da corrente de circulação (p7036, p7037).

230105 <location>LT: Determinação de valor atual com erro

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: No Power Stack Adapter (PSA) foi detectado pelo menos um canal de valor atual com erro.
Os canais de valor atual com erros são indicados no parâmetro de diagnose a seguir.

Remedy: Avaliar parâmetro de diagnose.
Para o canal de valor atual que está com erro, verificar e eventualmente substituir os componentes.

230314 <location>Módulo de potência: Alimentação de 24 V sobrecarregada através do PM

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: A alimentação de 24 V através do Power Module (PM) está sobrecarregada.
Não foi conectada uma alimentação externa de 24 V através da entrada X124 na Control Unit.

Remedy: Conectar a alimentação externa de 24 V através da entrada X124 na Control Unit.

230315 <location>Módulo de potência: Alimentação de 24 V sobrecarregada através do PM

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A alimentação de 24 V através do Power Module (PM) está sobrecarregada.
Não foi conectada uma alimentação externa de 24 V através da entrada X124 na Control Unit.

Remedy: Conectar a alimentação externa de 24 V através da entrada X124 na Control Unit.

230502 <location>Módulo de potência: DC-Link, sobretensão

Message value: %1

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A fonte de alimentação detectou sobretensão no DC link com uma inibição de pulso.
- tensão de conexão de dispositivo muito alta.
- reator de rede dimensionado incorretamente.
Alarme (r0949, representação decimall):
Tensão do DC link [1 bit = 100 mV].
See also: r0070

Remedy: - Verificar a tensão do dispositivo (p0210).
- Verificar o dimensionamento do reator de linha.
See also: p0210

230600 <location>SI P2: STOP A disparado

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: A função "Safety Integrated" integrada em acionamento no canal de monitoramento 2 detectou um erro e disparou o STOP A (STO através do circuito de desligamento de segurança do canal de monitoramento 2).
- A dinamização forçada do circuito de desligamento de Safety do canal de monitoramento 2 falhou.
- Reação subsequente da falha F30611 (defeito em um canal de monitoramento).
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
0: Solicitação de parada feita pela Control Unit.
1005: STO ativo, mesmo se nenhum STO estiver ativado e não existir nenhum STOP A interno.
1010: STO inativo, mesmo se um STO estiver ativado ou existir um STOP A interno.
1011: Erro interno para STO desativado no canal de monitoramento 2.
1020: Erro de software interno na função "Proteção de tensão interna". A função "Proteção de tensão interna" é cancelada. É disparado um STOP A que não pode ser confirmado.
9999: Reação subsequente da falha F30611.

Remedy: - Ativar e desativar novamente o torque desativado com segurança.
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
- Substituir o Motor Module/Hydraulic Module afetado.
Sobre o valor de falha = 1020:
- Atualizar o software do Motor Module/Hydraulic Module.
- Substituir o Motor Module/Hydraulic Module.
Sobre o valor de falha = 9999:
- Executar o diagnóstico para a falha F30611 pendente.
Nota:
CU: Control Unit
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated
STO: Safe Torque Off (torque desativado com segurança) / SH: Safe standstill (parada segura)

230611 <location>SI P2: Defeito em um canal de monitoramento

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840

Reaction: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: A função "Safety Integrated" integrada em acionamento no processador 2 detectou um erro na comparação cruzada de dados entre os dois canais de monitoramento e disparou o STOP F.

Como consequência desta falha, depois de expirar o tempo de transição (p9858) parametrizado, é indicada a falha F30600 (SI MM: STOP A gerado).

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):

0: Solicitação de parada feita pela Control Unit.

1 ... 999:

Número do dado verificado pela comparação cruzada que resultou nesta falha. Este número também é indicado no r9895.

1: SI Ciclo de monitoramento (r9780, r9880).

2: SI Habilitação de funções seguras (p9601, p9801). Somente os bits suportados serão submetidos à comparação cruzada.

3: SI Comutação SGE Tempo de tolerância (p9650, p9850).

4: SI Tempo de transição de STOP F para STOP A (p9658, p9858).

6: SI Motion Habilitação de funções seguras (p9501, valor interno).

7: SI Tempo de retardo do STO com Safe Stop 1 (p9652, p9852).

8: SI Endereço de PROFIsafe (p9610, p9810).

9: SI Tempo de estabilização para STO/SBC/SS1 (HM) (p9651, p9851).

10: SI Tempo de retardo para o disparo do STO com ESR (p9697, p9897).

11: SI HLA Válvula de fechamento Configuração dos contatos de resposta (p9626, p9826).

12: SI HLA Válvula de fechamento Ativar tempo de espera (p9625[0], p9825[0]).

13: SI HLA Válvula de fechamento Desativar tempo de espera (p9625[1], p9825[1]).

14: SI PROFIsafe Seleção de telegrama (p9611, p9811).

1000: O temporizador de controle expirou.

Alternativamente, durante o tempo de aprox. 5 x p9650 foi detectado o seguinte:

- Houve uma ocorrência muito alta de troca de sinais no terminal STO do Hydraulic Module.
- O STO foi disparado com uma frequência muito alta (também como reação subsequente) através do PROFIsafe/TM54F.

1001, 1002: Erro de inicialização do temporizador de alteração/controle.

1950: A temperatura do módulo está fora da faixa de temperaturas admissível.

1951: Temperatura de módulo inaceitável.

2000: Estado de ativação STO diferente nos dois canais de monitoramento.

2001: Resposta da desativação STO diferente nos dois canais de monitoramento.

2002: Estado do temporizador de retardo SS1 diferente nos dois canais de monitoramento (estado do temporizador no p9650/p9850).

2003: Estado do terminal STO diferente nos dois canais de monitoramento.

6000 ... 6999:

Erro na ativação do PROFIsafe.

Nestes valores de falha são transmitidos sinais de controle à prova de falhas (Failsafe Values) para as funções de segurança.

O significado de cada valor de mensagem está descrito na mensagem de Safety C01711.

Remedy: Sobre o valor de falha = 1 ... 5 e 7 ... 999:
- Verificar o dado da comparação cruzada que resultou no STOP F.
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
- Atualizar o software do Hydraulic Module.
- Atualizar o software da Control Unit.

Sobre o valor de falha = 6:
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
- Atualizar o software do Hydraulic Module.
- Atualizar o software da Control Unit.

Sobre o valor de falha = 1000:
- Verificar a fiação das entradas seguras (SGE) na Control Unit (problemas de contato).
- PROFIsafe: Eliminar os problemas de contato e falhas no PROFIBUS Master/PROFINET Controller.
- Controlar a fiação das entradas seguras no TM54F (problemas de contato).
- Controlar o tempo de tolerância da comutação F-DI e aumentar eventualmente (p9650/p9850).

Sobre o valor de falha = 1001, 1002:
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
- Atualizar o software do Hydraulic Module.
- Atualizar o software da Control Unit.

Sobre o valor de falha = 1950:
- Operar o módulo na faixa permitida.
- Verificar o ventilador do módulo, substituir o Hydraulic Module afetado.

Sobre o valor de falha = 1951:
- Operar o módulo na faixa permitida.
- Substituir o Hydraulic Module afetado.

Sobre o valor de falha = 2000, 2001, 2002, 2003:
- Verificar o tempo de tolerância da comutação SGE e eventualmente aumentar seu valor (p9650/p9850, p9652/p9852).
- Verificar a fiação das entradas seguras (SGE) (problemas de contato).
- Controlar a causa da ativação do STO no r9872. Com as funções SMM ativas (p9501 = 1), a ativação do STO também pode ser feita por estas funções.
- Substituir o Hydraulic Module afetado.

Nota:
Esta falha pode ser confirmada depois de eliminar a causa da falha e de ativar e desativar o STO na ordem correta.

Sobre o valor de falha = 6000 ... 6999:
Veja a descrição dos valores de mensagem na mensagem de Safety C01711.

Nota:
CU: Control Unit
ESR: Extended Stop and Retract (parada e retrocesso ampliados)
HM: Hydraulic Module
MM: Motor Module
SGE: Entrada segura
SI: Safety Integrated
SMM: Safe Motion Monitoring
SS1: Safe Stop 1 (equivale à categoria Stop 1 conforme EN60204)
STO: Safe Torque Off (torque desativado com segurança) / SH: Safe standstill (parada segura)

230611 <location>SI P2: Defeito em um canal de monitoramento

Message value: %1
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: A função "Safety Integrated" integrada em acionamento no processador 2 detectou um erro na comparação cruzada de dados entre os dois canais de monitoramento e disparou o STOP F.

Como consequência desta falha, depois de expirar o tempo de transição (p9858) parametrizado, é indicada a falha F30600 (SI MM: STOP A gerado).

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):

0: Solicitação de parada feita pela Control Unit.

1 ... 999:

Número do dado verificado pela comparação cruzada que resultou nesta falha. Este número também é indicado no r9895.

1: SI Ciclo de monitoramento (r9780, r9880).

2: SI Habilitação de funções seguras (p9601, p9801). Somente os bits suportados serão submetidos à comparação cruzada.

3: SI Comutação SGE Tempo de tolerância (p9650, p9850).

4: SI Tempo de transição de STOP F para STOP A (p9658, p9858).

5: SI Habilitação de controle de frenagem seguro (p9602, p9802).

6: SI Motion Habilitação de funções seguras (p9501, valor interno).

7: SI Tempo de retardo do STO com Safe Stop 1 (p9652, p9852).

8: SI Endereço de PROFIsafe (p9610, p9810).

9: SI Tempo de estabilização para STO/SBC/SS1 (MM) (p9651, p9851).

10: SI Tempo de retardo para o disparo do STO com ESR (p9697, p9897).

11: SI Modo Safe Brake Adapter, interconexão BICO (p9621, p9821).

12: SI Safe Brake Adapter Relé de tempo de ligação (p9622[0], p9822[0]).

13: SI Safe Brake Adapter Relé de tempo de desligamento (p9622[1], p9822[1]).

14: SI PROFIsafe Seleção de telegrama (p9611, p9811).

1000: O temporizador de controle expirou.

Alternativamente, durante o tempo de aprox. 5 x p9650 foi detectado o seguinte:

- Houve uma ocorrência muito alta de troca de sinais no terminal EP do Motor Module.
- O STO foi disparado com uma frequência muito alta (também como reação subsequente) através do PROFIsafe/TM54F.
- A supressão de pulsos segura (r9723.9) foi disparada com uma frequência muito alta (também como reação subsequente).

1001, 1002: Erro de inicialização do temporizador de alteração/controle.

1950: A temperatura do módulo está fora da faixa de temperaturas admissível.

1951: Temperatura de módulo inaceitável.

1952: S120M: Erro de acesso ao hardware

2000: Estado de ativação STO diferente nos dois canais de monitoramento.

2001: Resposta da desativação STO diferente nos dois canais de monitoramento.

2002: Estado do temporizador de retardo SS1 diferente nos dois canais de monitoramento (estado do temporizador no p9650/p9850).

2003: Estado do terminal STO diferente nos dois canais de monitoramento.

6000 ... 6999:

Erro na ativação do PROFIsafe.

Nestes valores de falha são transmitidos sinais de controle à prova de falhas (Failsafe Values) para as funções de segurança.

O significado de cada valor de mensagem está descrito na mensagem de Safety C01711.

Remedy: Sobre o valor de falha = 1 ... 5 e 7 ... 999:
- Verificar o dado da comparação cruzada que resultou no STOP F.
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
- Atualizar o software do Motor Module.
- Atualizar o software da Control Unit.

Sobre o valor de falha = 6:
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
- Atualizar o software do Motor Module.
- Atualizar o software da Control Unit.

Sobre o valor de falha = 1000:
- Verificar a fiação das entradas seguras (SGE) na Control Unit (problemas de contato).
- PROFIsafe: Eliminar os problemas de contato e falhas no PROFIBUS Master/PROFINET Controller.
- Controlar a fiação das entradas seguras no TM54F (problemas de contato).
- Controlar o tempo de tolerância da comutação F-DI e aumentar eventualmente (p9650/p9850).

Sobre o valor de falha = 1001, 1002:
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
- Atualizar o software do Motor Module.
- Atualizar o software da Control Unit.

Sobre o valor de falha = 1950:
- Operar o módulo na faixa permitida.
- Verificar o ventilador do módulo, substituir o Motor Module afetado.

Sobre o valor de falha = 1951:
- Operar o módulo na faixa permitida.
- Substituir o Motor Module afetado.

Sobre o valor de falha = 1952:
- Substituir o Motor Module afetado.

Sobre o valor de falha = 2000, 2001, 2002, 2003:
- Verificar o tempo de tolerância da comutação SGE e aumentar eventualmente (p9650/p9850, p9652/p9852).
- Verificar a fiação das entradas seguras (SGE) (problemas de contato).
- Controlar a causa da ativação do STO no r9872. Com as funções SMM ativas (p9501 = 1), a ativação do STO também pode ser feita por estas funções.
- Substituir o Motor Module afetado.

Nota:
Esta falha pode ser confirmada depois de eliminar a causa da falha e de ativar e desativar o STO na ordem correta.

Sobre o valor de falha = 6000 ... 6999:
Veja a descrição dos valores de mensagem na mensagem de Safety C01711.

Nota:
CU: Control Unit
EP: Enable Pulses (habilitação de pulsos)
ESR: Extended Stop and Retract (parada e retrocesso ampliados)
MM: Motor Module
SGE: Entrada segura
SI: Safety Integrated
SMM: Safe Motion Monitoring
SS1: Safe Stop 1 (equivale à categoria Stop 1 conforme EN60204)
STO: Safe Torque Off (torque desativado com segurança) / SH: Safe standstill (parada segura)

230620 <location>SI P2: Torque desativado com segurança ativo

Message value: -
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM

Cause: A função "Torque desativado com segurança" (STO) das funções básicas foi selecionada no canal de monitoramento 2 através do terminal de entrada e está ativa.
Nota:
- Esta mensagem não gera nenhuma reação de parada do Safety.
- Esta mensagem não é sinalizada com a ativação do STO através das funções ampliadas.

Remedy: Nenhum necessário.
Nota:
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated
STO: Safe Torque Off (torque desativado com segurança) / SH: Safe standstill (parada segura)

230621 <location>SI P2: Safe Stop 1 ativa

Message value: -
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: A função "Safe Stop 1" (SS1) foi selecionada no canal de monitoramento 2 e está ativa.
Nota:
Esta mensagem não gera nenhuma reação de parada do Safety.
Remedy: Nenhum necessário.
Nota:
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated
SS1: Safe Stop 1 (corresponde à categoria Stop 1 conforme EN60204)

230625 <location>SI P2: O sinal de vida nos dados de Safety está com falha

Message value: %1
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF2
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Cause: A função "Safety Integrated" integrada em acionamento no canal de monitoramento 2 detectou um erro no sinal de vida dos dados de Safety entre os dois canais de monitoramento e disparou o STOP A.
- A comunicação DRIVE-CLiQ foi interrompida ou falhou.
- Ocorreu um estouro do intervalo de tempo do software do Safety.
- A habilitação das funções de segurança nos dois canais de monitoramento é inconsistente (p9601 = 0, p9801 <> 0).

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Somente para o diagnóstico de falhas interno da Siemens.
Remedy: - Ativar e desativar novamente o torque desativado com segurança.
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
- Verificar se existem falhas na comunicação DRIVE-CLiQ entre os dois canais de monitoramento e executar o diagnóstico nas falhas encontradas, se necessário.
- Desativar as funções de acionamento dispensáveis.
- Reduzir o número de acionamentos.
- Verificar se a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos estão de acordo com as diretrizes EMC (compatibilidade eletromagnética).
- Verificar a habilitação das funções de segurança nos dois canais de monitoramento e corrigir (p9601, p9801), se necessário.

Nota:
CU: Control Unit
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

230630 <location>SI P2: Erro de controle de freio

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: A função "Safety Integrated" integrada no drive no Motor Module (MM) detectou um erro de controle de frenagem e ativou um STOP A.

- cabo do motor não protegido corretamente.
- defeito no circuito de controle do Motor Module.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):

10:

Falha na operação "freio de retenção aberto".

- Parâmetro p1278 incorretamente ajustado.

Nenhum freio conectado ou ruptura do fio (verifique se o freio é liberado para p1278 = 1 e p9602/p9802 = 0 (SBC desativado).

- Falha de aterramento no cabo de frenagem.

30:

Falha na operação "freio de retenção fechado".

- Nenhum freio conectado ou ruptura de fio (verifique se o freio é liberado para p1278 = 1 e p9602/p9802 = 0 (SBC desativado)).
- Curto-circuito em enrolamento de freio.

40:

Falha no estado "freio fechado".

60, 70:

Falha no circuito de controle de freio da Control Unit ou falha de comunicação entre a Control Unit e Motor Module (controle de freio).

81: Safe Brake Adapter: Falha no estado "freio fechado".

82: Safe Brake Adapter: Falha para a operação "freio aberto".

83: Safe Brake Adapter: Falha para a operação "freio fechado".

84, 85:

Safe Brake Adapter:

Falha no circuito de controle de freio da Control Unit ou falha de comunicação entre a Control Unit e o Motor Module (controle de freio).

90:

Freio liberado para finalidade de serviço (X4).

91:

Falha na operação "freio de retenção aberto".

- Nenhum freio conectado ou ruptura de fio (verifique se o freio é liberado para p1278 = 1 e p9602/p9802 = 0 (SBC desativado)).

Remedy: - verifique o parâmetro p1278 (para SBC, somente p1278 = 0 é permitido).
- selecione Safe Torque Off e desmarque novamente.
- verifique a conexão do freio de retenção do motor.
- verifique a função do freio de retenção do motor.
- verifique se existe um erro de comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o Motor Module envolvido e, se necessário, realize um diagnóstico de rotina para as falhas identificadas.
- verifique se o projeto de gabinete elétrico e roteamento de cabo estão de acordo com os regulamentos EMC (por exemplo, proteção do cabo do motor e condutores de freio estão conectados à placa de conexão de proteção e os conectores do motor estão firmemente fixos à caixa).
- substitua o Motor Module envolvido.

Operação com Safe Brake Module ou Safe Brake Adapter:
- verifique a conexão de Safe Brake Module ou Safe Brake Adapter.
- Substitua o Safe Brake Module ou Safe Brake Adapter.

Nota:
MM: Motor Module
SBC: Safe Brake Control
SI: Safety Integrated

230631 <location>Controle de frenagem: liberação externa ativa

Message value: -
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF2
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Cause: Para finalidade de montagem, o freio é fornecido com tensão por terminal X4.1 e liberado.
Remedy: Se necessário, remova novamente o fornecimento de energia em X4.1

230640 <location>SI P2: Erro no atalho de desligamento do segundo canal

Message value: %1
Drive object: HLA, HLA_840
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: O Hydraulic Module detectou um erro na comunicação com o comando de nível superior ou com o TM54F para a transmissão das informações relacionadas à segurança.
Nota:
Esta falha resulta em um STOP A confirmável.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Somente para o diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Remedy: Para o sistema de comando superior aplica-se o seguinte:
- Controlar e corrigir o endereço PROFIsafe no sistema de comando superior e no Hydraulic Module, se necessário.
- Salvar todos os parâmetros (p0977 = 1).
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).

Para o TM54F executar os seguintes passos:
- Inicializar a função de cópia para o Node-Identifier (p9700 = 1D hex).
- Confirmar o Hardware-CRC (p9701 = EC hex).
- Salvar todos os parâmetros (p0977 = 1).
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).

Para a ligação em paralelo aplica-se o seguinte:
- Controlar o endereço PROFIsafe nos dois canais de monitoramento e, se necessário, corrigir.
- Salvar todos os parâmetros (p0977 = 1).
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).

No geral aplica-se o seguinte:
- Atualizar o software do Hydraulic Module.

Nota:
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated
See also: p9810

230640 <location>SI P2: Erro no atalho de desligamento do segundo canal

Message value: %1

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O Motor Module detectou um erro na comunicação com o comando de nível superior ou com o TM54F para a transmissão das informações relacionadas à segurança ou há um erro de comunicação entre os Motor Modules ligados paralelamente.

Nota:
Esta falha gera um STOP A confirmada.
Falha (r0949, representação decimall):
Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Remedy: Para o sistema de comando superior aplica-se o seguinte:
- Controlar e corrigir o endereço PROFIsafe no sistema de comando superior e no Motor Module, se necessário.
- Salvar todos os parâmetros (p0977 = 1).
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).

Para o TM54F executar os seguintes passos:
- Inicializar a função de cópia para o Node-Identifier (p9700 = 1D hex).
- Confirmar o Hardware-CRC (p9701 = EC hex).
- Salvar todos os parâmetros (p0977 = 1).
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).

Para a ligação em paralelo aplica-se o seguinte:
- Controlar o endereço PROFIsafe nos dois canais de monitoramento e, se necessário, corrigir.
- Salvar todos os parâmetros (p0977 = 1).
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).

No geral aplica-se o seguinte:
- Atualizar o software do Motor Module.

Nota:
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated
See also: p9810

230649 <location>SI P2: Erro interno de software

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: Ocorreu um erro interno do software do Safety Integrated no canal de monitoramento 2.
Nota:
Esta falha gera um STOP A não confirmável.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Somente para o diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Remedy: - Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
- Repetir o comissionamento da função Safety Integrated e executar POWER ON.
- Atualizar o software do Motor Module/Hydraulic Module.
- Contatar a Hotline.
- Substituir o Motor Module/Hydraulic Module.
Nota:
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

230650 <location>SI P2: Teste de aprovação necessário

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: A função "Safety Integrated" no canal de monitoramento 2 requer um teste de aprovação.
Nota:
Esta falha resulta em um STOP A confirmável.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
130: Parâmetros Safety para canal de monitoramento 2 não disponíveis.
Nota:
Este valor de falha sempre é disparado durante o primeiro comissionamento do Safety Integrated.
1000: As somas de verificação teórica e real no canal de monitoramento 2 não são idênticas (inicialização).
- Por causa da alteração do tempo de amostragem do controlador de corrente (p0115[0]) que o tempo de ciclo foi adaptado às Safety Integrated Basic Functions (r9880).
- Parâmetro Safety configurado como offline e carregado na Control Unit.
- Foi executado um download no SINAMICS cujas versões de Firmware do canal de monitoramento 2 ainda não correspondem à versão mais atual. A requisição para desativar os componentes DRIVE-CLiQ A1007 vem logo depois do download.
- Pelo menos um dos dados controlados pela soma de verificação apresentou defeito.
2000: As somas de verificação teórica e real no canal de monitoramento 2 não são idênticas (modo de comissionamento).
- A soma de verificação teórica no canal de monitoramento 2 não foi especificada corretamente (p9899 diferente de r9898).
2003: Teste de aprovação necessário por causa da alteração de um parâmetro de Safety.
2005: O logbook do Safety detectou que algumas somas de verificação de segurança sofreram alteração. Um teste de aprovação é requerido.
3003: Teste de aprovação necessário por causa da alteração de um parâmetro de Safety associado ao hardware.
9999: Reação subsequente de outra falha de segurança ocorrida durante a inicialização, o que requer um teste de aprovação.

Remedy: Sobre o valor de falha = 130:

- Executar o comissionamento do Safety.

Sobre o valor de falha = 1000:

- Verificar o tempo de ciclo para as Safety Integrated Basic Functions (r9880) e corrigir a soma de verificação teórica (p9899).
- Executar novamente o comissionamento do Safety.
- Ativar os parâmetros de Safety no respectivo acionamento com o STARTER (alterar as configurações, copiar os parâmetros, depois ativar as configurações).
- Desligar e ligar a unidade de acionamento e os componentes DRIVE-CLiQ. Executar novamente o download se o A30650 ainda estiver pendente.
- Substituir o cartão de memória ou a Control Unit.

Sobre o valor de falha = 2000:

- Controlar os parâmetros de Safety no canal de monitoramento 2 e corrigir a soma de verificação teórica (p9899).

Sobre o valor de falha = 2003, 2005:

- Executar o teste de aprovação e gerar o protocolo de aprovação.

O procedimento para o teste de aprovação, assim como um exemplo do protocolo de aprovação estão disponíveis na seguinte literatura:

SINAMICS S120 Manual de funções para Safety Integrated

Sobre o valor de falha = 3003:

- Realizar os testes de funcionamento do hardware modificado e gerar um protocolo de aprovação.

O procedimento para o teste de aprovação, assim como um exemplo do protocolo de aprovação estão disponíveis na seguinte literatura:

SINAMICS S120 Manual de funções para Safety Integrated

Sobre o valor de falha = 9999:

- Executar o diagnóstico para as demais falhas de Safety pendentes.

Nota:

MM: Motor Module

SI: Safety Integrated

See also: p9799, p9899

230651 <location>SI P2: A sincronização com a Control Unit falhou

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: A função "Safety Integrated" integrada em acionamento requer uma sincronização dos intervalos de tempo de Safety nos dois canais de monitoramento. Esta sincronização falhou.

Nota:

A falha gera um STOP A não confirmável.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):

Somente para o diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Remedy: - Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
- Atualizar o software do Motor Module/Hydraulic Module.
- Atualizar o software da Control Unit.

Nota:

MM: Motor Module

SI: Safety Integrated

230652 <location>SI P2: Ciclo de monitoração não permitido

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: O ciclo de monitoração do Safety Integrated não pode ser mantido devido às condições de comunicação necessárias no sistema.
Nota:
A falha gera um STOP A que não é confirmável.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Remedy: - Seguir a solução descrita na falha F01652 que ocorreu simultaneamente.
- Atualizar o Firmware do Motor Module/Hydraulic Module para a versão mais recente.
Nota:
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

230655 <location>SI P2: Equalização das funções de monitoramento

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: Ocorreu um erro durante a comparação das funções de monitoramento do Safety Integrated nos dois canais de monitoramento. Não foi possível determinar um conjunto comum de funções de monitoramento de SI com suporte.
- Comunicação DRIVE-CLiQ com falha ou interrompida.
- As versões de software do Safety Integrated da Control Unit e do Motor/Hydraulic Module são incompatíveis.
Nota:
Esta falha gera um STOP A não confirmável.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Somente para o diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Remedy: - Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
- Atualizar o software do Motor Module/Hydraulic Module.
- Atualizar o software da Control Unit.
- Verificar se a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos estão de acordo com as diretrizes EMC (compatibilidade eletromagnética).
Nota:
CU: Control Unit
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

230656 <location>SI P2: Parâmetros de Motor Module incorretos

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: Ocorreu um erro durante o acesso aos parâmetros do Safety Integrated para o canal de monitoramento 2 na memória não volátil.
Nota:
Esta falha resulta em um STOP A confirmável.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
129:
- Os parâmetros de Safety para o canal de monitoramento 2 estão corrompidos.
- Acionamento com funções de segurança habilitadas possivelmente copiado de forma offline com o software de comissionamento e o projeto baixado.
131: Erro de software interno da Control Unit.
255: Erro de software interno do Motor Module/Hydraulic Module.

Remedy: - Executar um novo comissionamento do Safety.
- Atualizar o software da Control Unit.
- Atualizar o software do Motor Module/Hydraulic Module.
- Substituir o cartão de memória ou a Control Unit.
Sobre o valor de falha = 129:
- Ativar o modo de comissionamento do Safety (p0010 = 95).
- Adaptar o endereço de PROFIsafe (p9610).
- Inicializar a função de cópia para parâmetros SI (p9700 = D0 hex).
- Confirmar a alteração de dados (p9701 = DC hex).
- Encerrar o modo de comissionamento do Safety (p0010 = 0).
- Salvar todos os parâmetros (p0977 = 1 ou "Copiar da RAM para a ROM").
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
Nota:
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

230657 <location>SI P2: número PROFIsafe telegramaa inválido

Message value: -
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF2
Acknowledge: POWER ON
Cause: Telegrama PROFIsafe ajustado em p9811 inválido.
Quando PROFIsafe está habilitado (p9801.3 = 1), um número de telegramaaa maior que zero deve ser inserido em p9811.
Nota:
Esta falha não gera nenhuma reação de parada do Safety.
See also: p9611, p60022
Remedy: Verifique o ajuste do número do telegramaaa (p9811).

230659 <location>SI P2: O pedido de gravação para parâmetros foi rejeitado

Message value: %1
Drive object: HLA, HLA_840
Reaction: OFF2
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: O pedido de gravação para um ou mais parâmetros do Safety Integrated no canal de monitoramento 2 foi rejeitado.
Nota:
Esta falha não gera nenhuma reação de parada do Safety.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
10: Houve uma tentativa de habilitação da função STO, embora não exista nenhum suporte para a mesma.
13: Houve uma tentativa de habilitação da função SS1, embora não exista nenhum suporte para a mesma.
14: Houve uma tentativa de habilitação do monitoramento de movimento com o sistema de comando superior, embora não exista nenhum suporte para o mesmo.
15: Houve uma tentativa de habilitação dos monitoramentos de movimento integrados no acionamento, embora não exista nenhum suporte para os mesmos.
16: Houve uma tentativa de habilitação da comunicação do PROFIsafe, embora não exista nenhum suporte para a mesma, ou uma versão diferente de driver de PROFIsafe foi empregada nos canais de monitoramento.
18: Houve uma tentativa de habilitação da função PROFIsafe para Basic Functions, embora não exista nenhum suporte para a mesma.
19: Houve uma tentativa de habilitar o retardo do cancelamento de pulsos no ESR, embora não exista nenhum suporte para o mesmo.
27: Foi feita uma tentativa de ativação de Basic Functions com ativação pelo TM54F, embora não exista nenhum suporte para as mesmas.
33: Houve uma tentativa de habilitação dos monitoramentos de movimento integrados em acionamento (p9601.5, p9801.5) sem ativação, embora não exista nenhum suporte para os mesmos.
See also: r9771, r9871

Remedy: Sobre o valor de falha = 10, 13, 14, 15, 16, 18, 19:
- Verificar se existem falhas na equalização de funções de Safety entre os dois canais de monitoramento (F01655, F30655) e executar o diagnóstico nas falhas encontradas, se necessário.
- Empregar um Hydraulic Module que ofereça suporte à função desejada.
- Atualizar o software do Hydraulic Module.
- Atualizar o software da Control Unit.

Sobre o valor de falha = 33:
- Desativar os monitoramentos de movimento integrados em acionamento sem ativação (p9601.5, p9801.5) e ativar as funções seguras que receberão o suporte (veja o p9771/p9871),

ou:
- Empregar um Hydraulic Module que ofereça suporte à função desejada.
- Atualizar o software do Hydraulic Module.
- Atualizar o software da Control Unit.

Nota:
CU: Control Unit
ESR: Extended Stop and Retract (parada e retrocesso ampliados)
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated
SS1: Safe Stop 1 (equivale à categoria Stop 1 conforme EN60204)
STO: Safe Torque Off (torque desativado com segurança) / SH: Safe standstill (parada segura)

230659 <location>SI P2: O pedido de gravação para parâmetros foi rejeitado

Message value: %1
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF2
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: O pedido de gravação para um ou mais parâmetros do Safety Integrated no canal de monitoramento 2 foi rejeitado.
Nota:
Esta falha não gera nenhuma reação de parada do Safety.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
10: Houve uma tentativa de habilitação da função STO, embora não exista nenhum suporte para a mesma.
11: Houve uma tentativa de habilitação da função SBC, embora não exista nenhum suporte para a mesma.
13: Houve uma tentativa de habilitação da função SS1, embora não exista nenhum suporte para a mesma.
14: Houve uma tentativa de habilitação do monitoramento de movimento com o sistema de comando superior, embora não exista nenhum suporte para o mesmo.
15: Houve uma tentativa de habilitação dos monitoramentos de movimento integrados no acionamento, embora não exista nenhum suporte para os mesmos.
16: Houve uma tentativa de habilitação da comunicação do PROFIsafe, embora não exista nenhum suporte para a mesma, ou uma versão diferente de driver de PROFIsafe foi empregada nos canais de monitoramento.
18: Houve uma tentativa de habilitação da função PROFIsafe para Basic Functions, embora não exista nenhum suporte para a mesma.
19: Houve uma tentativa de habilitar o retardo do cancelamento de pulsos no ESR, embora não exista nenhum suporte para o mesmo.
27: Foi feita uma tentativa de ativação de Basic Functions com ativação pelo TM54F, embora não exista nenhum suporte para as mesmas.
See also: r9771, r9871

Remedy: Para o valor de falha = 10, 11, 13, 14, 15, 16, 18, 19:
- Verificar se existem falhas na equalização de funções de Safety entre os dois canais de monitoramento (F01655, F30655) e executar o diagnóstico nas falhas encontradas, se necessário.
- Empregar um Motor Module que ofereça suporte à função desejada.
- Atualizar o software do Motor Module.
- Atualizar o software da Control Unit.

Sobre o valor de falha = 33:
- Desativar os monitoramentos de movimento integrados em acionamento sem ativação (p9601.5, p9801.5) e ativar as funções seguras que receberão o suporte (veja o p9771/p9871),

ou:
- Empregar um Motor Module que ofereça suporte à função desejada.
- Atualizar o software do Motor Module.
- Atualizar o software da Control Unit.

Nota:
CU: Control Unit
ESR: Extended Stop and Retract (parada e retrocesso ampliados)
MM: Motor Module
SBC: Safe Brake Control (controle de frenagem seguro)
SI: Safety Integrated
SS1: Safe Stop 1 (equivale à categoria Stop 1 conforme EN60204)
STO: Safe Torque Off (torque desativado com segurança) / SH: Safe standstill (parada segura)

230662 <location>Erro na comunicação interna

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: POWER ON

Cause: Ocorreu um erro na comunicação interna do módulo.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Remedy: - Execute o procedimento de POWER ON (power off/on).
- Atualize o firmware para a última versão.
- Contate o Hotline.

230664 <location>Erro durante a inicialização

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: POWER ON

Cause: Um erro ocorreu durante a inicialização.
Valor da falha (r0949, representação hexadecimal):
Somente para diagnóstico interno da Siemens.

Remedy: - Execute o procedimento de POWER ON (power off/on).
- Atualize o firmware para a última versão.
- Contate o Hotline.

230665 <location>SI P2: Sistema com defeito

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Foi detectado um defeito no sistema antes da última ou na atual inicialização. Eventualmente foi executada uma reinicialização (Reset).
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
200000 hex, 400000 hex:
- Erro na atual inicialização/operação.
2 hex:
- Os parâmetros p9500 e p9300 não são iguais (se ao mesmo tempo for exibida a mensagem C30711 do Safety).
Outros valores:
- Defeito antes da última inicialização no sistema.

Remedy: - Executar o POWER ON (desligar e ligar).
- Atualizar o Firmware com a versão mais recente.
- Contatar a Hotline.
Para o valor de falha = 2:
- Verificar a igualdade dos parâmetros p9500 e p9300 (se ao mesmo tempo for exibida a mensagem C30711 do Safety).
Para o valor de falha = 400000 hex:
- Certifique-se de que a Control Unit está realmente ligada com o Power Module.

230666 <location>SI Motion P2: Sinal 1 estático na F-DI para confirmação segura

Message value: -

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Existe um sinal 1 lógico por mais de 10 segundos na F-DI parametrizado no p10106.
Se na F-DI não houver nenhuma confirmação própria para a confirmação segura, então deve aparecer um sinal 0 lógico estático. Com isso é evitada uma confirmação segura acidental (e o sinal "Internal Event Acknowledge") quando ocorre uma ruptura de fio ou uma das duas entradas digitais for violada.

Remedy: Passar a entrada digital à prova de erros (F-DI) para o sinal 0 lógico (p10106).
Nota:
F-DI: Failsafe Digital Input (entrada digital à prova de erros)

230672 <location>SI P2: Software de Control Unit incompatível

Message value: %1
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF2
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Cause: O software disponível da Control Unit não dá suporte para a monitoração segura de movimentos baseada no acionamento.
Nota:
A falha gera um STOP A que não é confirmável.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
Remedy: - Verificar se existem falhas na equalização de funções de Safety entre os dois canais de monitoramento (F01655, F30655) e executar o diagnóstico nas falhas encontradas, se necessário.
- Empregar uma Control Unit que ofereça suporte ao monitoramento de movimento.
- Atualizar o software da Control Unit.
Nota:
SI: Safety Integrated

230674 <location>SI Motion P2: A função Safety do telegrama PROFIsafe não é suportada

Message value: %1
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF2
Acknowledge: POWER ON
Cause: A função de monitoramento habilitada no p9301 e p9801 não é suportada pelo atual telegrama PROFIsafe (p9811) configurado.
Nota:
Esta falha não gera nenhuma reação de parada do Safety.
Valor de falha (r0949, interpretar como binário):
Bit 24 = 1:
A transmissão do valor limite SLS (SG) via PROFIsafe não é suportada (p9301.24).
Bit 25 = 1:
A transmissão da posição segura via PROFIsafe não é suportada (p9301.25).
Bit 26 = 1:
A mudança da gama de velocidade via PROFIsafe não é suportada (p9301.26).
Remedy: - desmarque a função de monitoramento envolvido (p9301, p9801).
- ajuste o telegramaaa PROFIsafe correspondente (p9811).
Nota:
SI: Safety Integrated
SLS: Velocidade Seguramente Limitada
SP: Posição Segura

230680 <location>SI Motion P2: Erro de checksum nos monitoramentos seguros

Message value: %1
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF2
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: A soma de verificação real calculada e registrada no r9398 pelo Motor Module/Hydraulic Module através dos parâmetros relevantes à segurança não coincide com a soma de verificação teórica salva no p9399 na última aprovação da máquina.
Parâmetros relevantes à segurança foram alterados ou existe um erro.
Nota:
Esta falha resulta em um STOP A confirmável.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
0: Erro de soma de verificação nos parâmetros SI para monitoramento de movimento.
1: Erro de soma de verificação nos parâmetros SI para atribuição de componentes.

Remedy: - verifique os parâmetros relevantes ao Safety e corrija se necessário.
- ajuste o checksum nominal para checksum real.
- execute a função "Copy RAM to ROM".
- execute POWER ON se os parâmetros que requerem um POWER ON tiverem sido modificados.
- realize teste de aprovação.

230681 <location>SI Motion P1: Valor de parâmetro incorreto

Message value: Parametro: %1, informação suplementar: %2

Drive object: HLA, HLA_840

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: O parâmetro não pode ser parametrizado com este valor.
Nota:
Esta mensagem não gera nenhuma reação de parada do Safety.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
yyyyxxxx dec: yyyy = Informação adicional, xxxx = Parâmetro
yyyy = 0:
Não há mais nenhuma informação disponível.

xxxx = 9301:
A habilitação da função "n < nx Histerese e filtragem" (p9301.16) não é permitido em combinação com a função "Funções ampliadas sem ativação" (p9801.5).
xxxx = 9301 e yyyy = 8:
O referenciamento via SCC (p9301.27 = 1) está habilitado sem a habilitação de uma função de monitoramento de movimento absoluta (p9301.1 ou p9301.2).
xxxx = 9334 ou 9335:
Os valores limite do SLP foram ajustados com um valor muito alto.
xxxx = 9801 e yyyy = 1:
Se foram habilitados monitoramentos de movimento integrados em acionamento (p9801.2 = 1) e funções ampliadas sem ativação (p9801.5 = 1), então o PROFIsafe (p9801.3 = 1) não será possível.
xxxx = 9801 e yyyy = 2:
Funções ampliadas sem ativação (p9801.5 = 1) foram habilitadas sem monitoramentos de movimento integrados em acionamento (p9801.2).
xxxx = 9801 e yyyy = 5:
A transmissão do valor limite SLS via PROFIsafe (p9301.24) está habilitada sem habilitação do PROFIsafe.
xxxx = 9801 e yyyy = 6:
A transmissão da posição segura via PROFIsafe (p9301.25) está habilitada sem habilitação do PROFIsafe.
xxxx = 9801 e yyyy = 7:
A mudança segura das gamas de velocidade (p9301.26 = 1) está habilitada sem habilitação do PROFIsafe.

Remedy: Corrigir o parâmetro (se necessário também no outro canal de monitoramento, p9601).

Nota:

Havendo valores diferentes nos dois canais de monitoramento, iniciar a função de cópia dos parâmetros de SI para o acionamento (p9700 = 57 hex).

Para xxxx = 9301:

Corrigir os parâmetros p9501.16 e p9301.16 ou desativar as funções ampliadas sem ativação (p9801.5).

Para xxxx = 9501 e yyyy = 8:

Bloquear o referenciamento via SCC (p9501.27 = 1) ou habilitar uma função de monitoramento de movimento absoluta (p9501.1 ou p9501.2).

Para xxxx = 9317:

Além disso, o p9316.0 também deve ser verificado.

Para xxxx = 9334 ou 9335:

Reduzir de modo absoluto os valores limite do SLP.

Para xxxx = 9801:

yyyy = 1:

Apenas habilitar monitoramentos de movimento integrados em acionamento (p9801.2 = 1) e funções ampliadas sem ativação (p9801.5 = 1), ou apenas habilitar o PROFIsafe (p9801.3 = 1).

yyyy = 2:

Habilitar monitoramentos de movimento integrados em acionamento (p9801.2 = 1).

yyyy = 5:

Para a transmissão do valor limite SLS via PROFIsafe (p9301.24 = 1), habilitar também o PROFIsafe (p9801.3 = 1) e os monitoramentos de movimento integrados em acionamento (p9801.2 = 1).

yyyy = 6:

Para a posição segura via PROFIsafe (p9301.25 = 1), também habilitar o PROFIsafe (p9801.3 = 1) e os monitoramentos de movimento integrados em acionamento (p9801.2 = 1).

yyyy = 7:

Para a mudança segura das gamas de velocidade (p9301.26 = 1), também habilitar o PROFIsafe (p9801.3 = 1) e os monitoramentos de movimento integrados em acionamento (p9801.2 = 1).

230681 <location>SI Motion P1: Valor de parâmetro incorreto

Message value: Parametro: %1, informação suplementar: %2

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: O parâmetro não pode ser parametrizado com este valor.

Nota:

Esta mensagem não gera nenhuma reação de parada do Safety.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):

yyyyxxxx dec: yyyy = Informação adicional, xxxx = Parâmetro

yyyy = 0:

Não há mais nenhuma informação disponível.

xxxx = 9301:

A habilitação da função "n < nx Histerese e filtragem" (p9301.16) não é permitido em combinação com a função "Funções ampliadas sem ativação" (p9801.5).

xxxx = 9301 e yyyy = 8:

O referenciamento via SCC (p9301.27 = 1) está habilitado sem a habilitação de uma função de monitoramento de movimento absoluta (p9301.1 ou p9301.2).

xxxx = 9334 ou 9335:

Os valores limite do SLP foram ajustados com um valor muito alto.

xxxx = 9385:

Para o Safety sem encoder e motor síncrono deve-se ajustar p9385 = 4.

xxxx = 9801 e yyyy = 1:

Se foram habilitados monitoramentos de movimento integrados em acionamento (p9801.2 = 1) e funções ampliadas sem ativação (p9801.5 = 1), então o PROFIsafe (p9801.3 = 1) não será possível.

xxxx = 9801 e yyyy = 2:

Funções ampliadas sem ativação (p9801.5 = 1) foram habilitadas sem monitoramentos de movimento integrados em acionamento (p9801.2).

xxxx = 9801 e yyyy = 3:

Entradas Onboard F-DI foram habilitadas sem habilitação de monitoramentos de movimento integrados em acionamento (p9801.2).

xxxx = 9801 e yyyy = 5:

A transmissão do valor limite SLS via PROFIsafe (p9301.24) está habilitada sem habilitação do PROFIsafe.

xxxx = 9801 e yyyy = 6:

A transmissão da posição segura via PROFIsafe (p9301.25) está habilitada sem habilitação do PROFIsafe.

xxxx = 9801 e yyyy = 7:

A mudança segura das gamas de velocidade (p9301.26 = 1) está habilitada sem habilitação do PROFIsafe.

Remedy: Corrigir o parâmetro (se necessário também no outro canal de monitoramento, p9601).
Nota:
Havendo valores diferentes nos dois canais de monitoramento, iniciar a função de cópia dos parâmetros de SI para o acionamento (p9700 = 57 hex).
Para xxxx = 9301:
Corrigir os parâmetros p9501.16 e p9301.16 ou desativar as funções ampliadas sem ativação (p9801.5).
Para xxxx = 9501 e yyyy = 8:
Bloquear o referenciamento via SCC (p9501.27 = 1) ou habilitar uma função de monitoramento de movimento absoluta (p9501.1 ou p9501.2).
Para xxxx = 9317:
Além disso, o p9316.0 também deve ser verificado.
Para xxxx = 9334 ou 9335:
Reduzir de modo absoluto os valores limite do SLP.
Para xxxx = 9801:
yyyy = 1:
Apenas habilitar monitoramentos de movimento integrados em acionamento (p9801.2 = 1) e funções ampliadas sem ativação (p9801.5 = 1), ou apenas habilitar o PROFIsafe (p9801.3 = 1).
yyyy = 2, 3:
Habilitar monitoramentos de movimento integrados em acionamento (p9801.2 = 1).
yyyy = 5:
Para a transmissão do valor limite SLS via PROFIsafe (p9301.24 = 1), habilitar também o PROFIsafe (p9801.3 = 1) e os monitoramentos de movimento integrados em acionamento (p9801.2 = 1).
yyyy = 6:
Para a posição segura via PROFIsafe (p9301.25 = 1), também habilitar o PROFIsafe (p9801.3 = 1) e os monitoramentos de movimento integrados em acionamento (p9801.2 = 1).
yyyy = 7:
Para a mudança segura das gamas de velocidade (p9301.26 = 1), também habilitar o PROFIsafe (p9801.3 = 1) e os monitoramentos de movimento integrados em acionamento (p9801.2 = 1).

230682 <location>SI Motion P2: Função de monitoramento não suportada

Message value: %1
Drive object: HLA, HLA_840
Reaction: OFF2
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Cause: A função de monitoramento habilitada no p9301, p9501, p9601 ou p9801 não é suportada nesta versão de Firmware.
Nota:
Esta mensagem não gera nenhuma reação de parada do Safety.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
2: A função de monitoramento SCA não é suportada (p9301.7 e p9301.8 ... 15).
3: A função de monitoramento do override SLS não é suportada (p9301.5).
6: A habilitação da sincronização de valores reais é não suportada (p9301.3).
9: A função de monitoramento não suportada pelo Firmware ou o bit de habilitação não é utilizado.
12: A operação de funções seguras com um sistema de comando superior (p. ex. SINUMERIK) não é suportada por esta Control Unit.
30: A versão de Firmware do Hydraulic Module é mais antiga que a versão da Control Unit.
50: A redução dos tempos de comutação no SOS (p9569/p9369, p9567/p9367) não é suportada.
Remedy: - Desativar a função de monitoramento afetada (p9301, p9501, p9601, p9801).
- Atualizar o Firmware do Hydraulic Module.
Nota:
SCA: Safe Cam (cames seguros) / SN: Safe software cams (cames de software seguros)
SI: Safety Integrated
SLS: Safely-Limited Speed (velocidade limitada segura) / SG: Safely reduced speed (velocidade reduzida segura)
See also: p9301, p9501, p9503, p9601, p9801, r9871

230682 <location>SI Motion P2: Função de monitoramento não suportada

Message value: %1

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: A função de monitoramento habilitada no p9301, p9501, p9601, p9801, p9307 ou p9507 não é suportada nesta versão de Firmware.

Nota:

Esta mensagem não gera nenhuma reação de parada do Safety.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):

1: A função de monitoramento SLP não é suportada (p9301.1).

2: A função de monitoramento SCA não é suportada (p9301.7 e p9301.8 ... 15).

3: A função de monitoramento do override SLS não é suportada (p9301.5).

4: A função de monitoramento da ativação de ESR externa não é suportada (p9301.4).

5: A função de monitoramento de F-DI no PROFIsafe não é suportada (p9301.30).

6: A habilitação da sincronização de valores reais é não suportada (p9301.3).

9: A função de monitoramento não suportada pelo Firmware ou o bit de habilitação não é utilizado.

12: A operação de funções seguras com um sistema de comando superior (p. ex. SINUMERIK) não é suportada por esta Control Unit.

24: A função de monitoramento SDI não é suportada.

26: A histerese e a filtragem não são suportadas para a função de monitoramento SSM sem encoder (p9301.16).

27: As Onboard F-DI e F-DO deste hardware não são suportadas.

30: A versão de Firmware do Motor Module é mais antiga que a versão da Control Unit.

33: As funções seguras sem ativação não são suportadas (p9601.5, p9801.5).

34: A posição segura via PROFIsafe não é suportada por este módulo.

36: A função "SS1E" não é suportada.

39: A mudança de gama de velocidade segura não é suportada por este módulo ou pela versão de software da CU/MM (p9501.26).

44: O referenciamento via Safety Control Channel não é suportado por este módulo ou esta versão de software (p9501.27).

50: A redução dos tempos de comutação no SOS (p9569/p9369, p9567/p9367) não é suportada.

Remedy: - desative a função de monitoramento envolvida (p9301, p9501, p9601, p9801, p9307, p9507).

- Atualize o firmware do Motor Module.

Nota:

ESR: Extended Stop and Retract

SCA: Safe Cam / SN: Safe software cam

SDI: Safe Direction

SI: Safety Integrated

SLP: Safely-Limited Position / SE: Safe software limit switches

SLS: Safely-Limited Speed / SG: Safely reduced speed

SP: Safe Position

SS1E: Safe Stop 1 external (Parada Segura 1 com parada externa)

See also: p9301, p9501, p9503, p9601, p9801, r9871

230683 <location>SI Motion P2: Falta liberação de SOS/SLS

Message value: -

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: As funções básicas de safety- relevante "SOS/SLS" não é habilitado no p9301 embora outras funções de monitoramento de safety- relevante são habilitadas.

Nota:

Está mensagem não resulta em uma reação de parada segura.

Remedy: Habilitar a função "SOS/SLS" (p9301.0) e executar POWER ON.
Nota:
SI: Safety Integrated
SLS: Safely-Limited Speed (Velocidade limitada com segurança) / SG: Safely reduced speed (Velocidade reduzida com segurança)
SOS: Safe Operating Stop (Parada de operação segura) / SBH: Safe operating stop (Parada de operação segura)
See also: p9301

230684 <location>SI Motion P2: Posição seguramente limitada, valores-limite modificados

Message value: %1
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF2
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Cause: Para a função "Posição limitada de segurança" (SLP) temos no p9334 um valor menor que no p9335.
Nota:
A falha gera um STOP A que não é confirmável.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
1: Valores limite SLP1 trocados.
2: Valores limite SLP2 trocados.
See also: p9334, p9335
Remedy: - corrigir os valores superiores e inferiores (p9335, p9334).
- execute um POWER ON (desligar/ligar).
Nota:
SI: Safety Integrated
SLP: Safely-Limited Position (Posição limitada de segurança) / SE: Safe software limit switches (Chave fim de curso de software segura)

230685 <location>SI Motion P2: O valor limite de velocidade limitada segura é muito grande

Message value: %1
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF2
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Cause: A função para valor limite "Safely-Limited Speed" (SLS) é melhor que a velocidade que corresponde a uma freqüência limite do encoder de 500 kHz.
Nota:
Está mensagem não resulta em uma reação de parada segura.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Velocidade máxima permitida.
Remedy: Corrigir os valores limite para SLS e executar POWER ON.
Nota:
SI: Safety Integrated
SLS: Safely-Limited Speed (Velocidade limitada com segurança) / SG: Safely reduced speed (Velocidade reduzida com segurança)
See also: p9331

230688 <location>SI Motion P2: Sincronização de valor atual não é permitida

Message value: -
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF2
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: - Não é permitido habilitar sincronização de valor atual para um sistema 1-encoder.
- Não é permitido habilitar simultaneamente o valor de sincronização atual e a função de monitoramento com referência absoluta (SCA/SLP).
- Não é permitido habilitar simultaneamente o valor de sincronização atual e a posição segura pelo PROFIsafe.
- Nota:
Esta falha resulta em STOP A que não pode ser confirmada.

Remedy: - Selecione a função "Sincronização de Valor Atual" ou parametrize um sistema de 2 encoder.
- Desabilite a função "Sincronização de valor atual" ou as funções de monitoração com referência absoluta (SCA/SLP) e execute POWER ON.
- Desabilite a função "sincronização de valor atual" ou não habilite "Posição segura pelo PROFIsafe".
Nota:
SCA: Safe Cam (Cames seguros) / SN: Safe software cams (Cames seguros de software)
SI: Safety Integrated
SLP: Safely-Limited Position (Posição limitada de segurança) / SE: Safe software limit switches (Chave fim de curso de software segura)
SP: Posição Segura
See also: p9501, p9526

230692 <location>SI Motion P2: Valor de parâmetro não permitido sem encoder

Message value: Parâmetro: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: O parâmetro não pode ser parametrizado com este valor, se os monitoramentos de movimento no p9306 forem parametrizados sem encoder.
Nota:
Esta mensagem não gera nenhuma reação de parada do Safety.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Número de parâmetro com valor incorreto.
See also: p9301

Remedy: - Corrigir os parâmetros especificados no valor de falha.
- Se necessário, desabilite as funções de monitoramento de movimento sem encoder (p9306).
See also: p9301, p9501

230693 <location>SI P2: Os parâmetros de configuração de safety mudaram, é requerido um warm restart/ POWER ON

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Os parâmetros de Safety foram alterados; estes somente surtirão efeito com um "reinício" ou POWER ON.
Aviso:
Todos os parâmetros modificados das funções de monitoramento de movimento de Safety surtirão efeitos somente com um reinício ou POWER ON.
Alarme (r2124, representação decimall):
O número dos parâmetros de Safety que foram alterados necessitam de um "reinício" ou POWER ON.

Remedy: - Executar a reinicialização (p0009 = 30, p0976 = 2, 3).
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
Nota:
Antes da realização do teste de aprovação deve ser executado um POWER ON em todos os componentes.

230700 <location>SI Motion P2: STOP A ativado

Message value: -

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: O acionamento é parado através do STOP A (STO via circuito de desligamento do Safety da Control Unit).
Possíveis causas:
- Solicitação de parada feita pela Control Unit.
- STO não ativo após o tempo parametrizado (p9357) depois da ativação da parada de teste.
- Reação subsequente da mensagem C30706 "SI Motion MM: SAM/SBR com limite excedido".
- Reação subsequente da mensagem C30714 "SI Motion MM: Velocidade limitada segura excedida".
- Reação subsequente da mensagem C30701 "SI Motion MM: STOP B disparado".
- Reação subsequente da mensagem C01715 "SI Motion CU: Posição limitada segura excedida".
- Reação subsequente da mensagem C30716 "SI Motion MM: Tolerância excedida para sentido de movimento seguro".

Remedy:
- Eliminar a causa da falha na Control Unit.
- Verificar e, se necessário, aumentar o valor no p9357.
- Verificar o circuito de desligamento da Control Unit (verificar a comunicação do DRIVE-CLiQ).
- Executar o diagnóstico se a mensagem C30706 estiver pendente.
- Executar o diagnóstico se a mensagem C30714 estiver pendente.
- Executar o diagnóstico se a mensagem C30701 estiver pendente.
- Executar o diagnóstico se a mensagem C30715 estiver pendente.
- Executar o diagnóstico se a mensagem C30716 estiver pendente.
- Substituir o Motor Module e/ou o Power Module e/ou o Hydraulic Module.
- Substituir a Control Unit.

Esta mensagem somente pode ser confirmada pelo Terminal Module 54F (TM54F) ou pelo PROFIsafe.
Nota:
SAM: Safe Acceleration Monitor (monitoramento seguro de aceleração)
SBR: Safe Brake Ramp (monitoramento seguro de rampa de frenagem)
SI: Safety Integrated

230701 <location>SI Motion P2: STOP B ativado

Message value: -

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM (OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: O drive é parado pelo STOP B (frenagem na rampa OFF3).
Como resultado desta falha, após o tempo parametrizado em p9356 ter expirado ou após o limite de velocidade parametrizado em p9360 ter baixado, a mensagem C30700 "SI Motion MM: STOP A iniciada" é apresentada.
Possíveis causas:
- Solicitação de parada feita pela Control Unit.
- Resposta subsequente da mensagem C30714 "SI Motion MM: Velocidade Seguramente Limitada excedida".
- Resposta subsequente da mensagem C30711 "SI Motion MM: Defeito no canal de monitoramento".
- Resposta subsequente da mensagem C30707 "SI Motion MM: Tolerância para parada de operação segura excedida".
- Resposta subsequente da mensagem C01715 "SI Motion CU: Posição seguramente limitada excedida".
- Resposta subsequente da mensagem C30716 "SI Motion MM: tolerância para direção de movimento seguro excedida".

Remedy: - elimine a causa da falha na Control Unit.
- execute o diagnóstico com a presença da mensagem C30714.
- execute o diagnóstico com a presença da mensagem C30711.
- execute o diagnóstico com a presença da mensagem C30707.
- execute o diagnóstico com a presença da mensagem C30715.
- execute o diagnóstico com a presença da mensagem C30716.

Esta mensagem somente pode ser confirmada pelo Terminal Module 54F (TM54F) ou pelo PROFIsafe.

Nota:

SI: Safety Integrated

230706 <location>SI Motion P2: SAM/SBR com limite excedido

Message value: -

Drive object: HLA, HLA_840

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: Funções de monitoramento de movimento com encoder (p9306 = 0):
- Depois de ser iniciado o STOP B (SS1) ou o STOP C (SS2), a velocidade excedeu a tolerância configurada.

O acionamento é parado através da mensagem C30700 "SI Motion MM: STOP A disparado".

Remedy: Verifique o comportamento de frenagem e, se necessário, adapte a parametrição das configurações de parâmetro do "SAM" ou da função "SBR".

Esta mensagem pode ser confirmada sem POWER ON da seguinte maneira:
- monitoramentos de movimento integrados no acionamento: pelo Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe.

Nota:

SAM: Safe Acceleration Monitor (monitoramento seguro de aceleração)

SBR: Safe Brake Ramp (monitoramento seguro de rampa de frenagem)

SI: Safety Integrated

See also: p9348, p9381, p9382, p9383, p9548

230706 <location>SI Motion P2: SAM/SBR com limite excedido

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: Funções de monitoramento de movimento com encoder (p9306 = 0) ou sem encoder com monitoramento ajustado para aceleração (SAM, p9306 = 3):

Depois de ser introduzido o STOP B (SS1) ou o STOP C (SS2), a velocidade excedeu a tolerância configurada.

Funções de monitoramento de movimento sem encoder com monitoramento de rampa de frenagem ajustado (SBR, p9306 = 1):

Depois de ser introduzido o STOP B (SS1) ou a comutação SLS para a faixa de velocidade mais baixa, a velocidade excedeu a tolerância configurada.

O acionamento é parado através da mensagem C30700 "SI Motion MM: STOP A disparado".

Remedy: Verifique o comportamento de frenagem e, se necessário, adapte a parametrição das configurações de parâmetro do "SAM" ou da função "SBR".

Esta mensagem pode ser confirmada sem POWER ON da seguinte maneira:
- monitoramentos de movimento integrados no acionamento: pelo Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe.

Nota:

SAM: Safe Acceleration Monitor (monitoramento seguro de aceleração)

SBR: Safe Brake Ramp (monitoramento seguro de rampa de frenagem)

SI: Safety Integrated

See also: p9348, p9381, p9382, p9383, p9548

230707 <location>SI Motion P2: Tolerância para parada operacional segura ultrapassada

Message value: -

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: A posição atual se afastou da posição nominal mais do que a tolerância de parada.
O acionamento é parado através da mensagem C30701 "SI Motion MM: STOP B ativado".

Remedy: - Controlar se existem outras falhas do Safety e eventualmente executar o diagnóstico para as respectivas falhas.
- Controlar se a tolerância de parada é compatível com a precisão e dinâmica de controle do eixo. Executar POWER ON.
Esta mensagem somente pode ser confirmada através do Terminal Module 54F (TM54F) ou do PROFIsafe.
Nota:
SI: Safety Integrated
SOS: Safe Operating Stop (Parada de operação segura) / SBH: Safe operating stop (Parada de operação segura)
See also: p9530

230708 <location>SI Motion P2: STOP C ativado

Message value: -

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: STOP2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: O drive é parado pelo STOP C (frenagem na rampa OFF3).
"Safe Operating Stop" (SOS) é ativado após o tempo parametrizado ter expirado.
Possíveis causas:
- Solicitação de parada feita pelo controle de alto nível.
- Resposta subsequente da mensagem C30714 "SI Motion MM: Velocidade Seguramente Limitada excedida".
- Resposta subsequente da mensagem C01715 "SI Motion CU: Posição seguramente limitada excedida".
- Resposta subsequente da mensagem C30716 "SI Motion MM: tolerância para direção de movimento seguro excedida".
See also: p9552

Remedy: - Eliminar a causa da falha no comando.
- Executar o diagnóstico com o surgimento da mensagem C30714, C30715, C30716.
Esta mensagem somente pode ser confirmada através do Terminal Module 54F (TM54F) ou do PROFIsafe.
Nota:
SI: Safety Integrated
SOS: Safe Operating Stop (Parada de operação segura) / SBH: Safe operating stop (Parada de operação segura)

230709 <location>SI Motion P2: STOP D ativado

Message value: -

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: O drive é parado pelo STOP D (frenagem na pista).
"Safe Operating Stop" (SOS) é ativado após o tempo parametrizado ter expirado.
Possíveis causas:
- Solicitação de parada feita pela Control Unit.
- Resposta subsequente da mensagem C30714 "SI Motion MM: Velocidade Seguramente Limitada excedida".
- Resposta subsequente da mensagem C01715 "SI Motion CU: Posição seguramente limitada excedida".
- Resposta subsequente da mensagem C30716 "SI Motion MM: tolerância para direção de movimento seguro excedida".
See also: p9353, p9553

Remedy: - Eliminar a causa da falha no comando.
- Executar o diagnóstico com o surgimento da mensagem C30714, C30715, C30716.
Esta mensagem somente pode ser confirmada através do Terminal Module 54F (TM54F) ou do PROFIsafe.
Nota:
SI: Safety Integrated
SOS: Safe Operating Stop (Parada de operação segura) / SBH: Safe operating stop (Parada de operação segura)

230710 <location>SI Motion P2: STOP E ativado

Message value: -
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Cause: O drive é parado pelo STOP E (frenagem na pista).
"Safe Operating Stop" (SOS) é ativado após o tempo parametrizado ter expirado.
Possíveis causas:
- Solicitação de parada feita pelo controle de alto nível.
- Resposta subsequente da mensagem C30714 "SI Motion MM: Velocidade Seguramente Limitada excedida".
- Resposta subsequente da mensagem C01715 "SI Motion CU: Posição seguramente limitada excedida".
- Resposta subsequente da mensagem C30716 "SI Motion MM: tolerância para direção de movimento seguro excedida".
See also: p9354, p9554
Remedy: - Eliminar a causa da falha no comando.
- Executar o diagnóstico com o surgimento da mensagem C30714, C30715, C30716.
Esta mensagem somente pode ser confirmada através do Terminal Module 54F (TM54F) ou do PROFIsafe.
Nota:
SI: Safety Integrated
SOS: Safe Operating Stop (Parada de operação segura) / SBH: Safe operating stop (Parada de operação segura)

230711 <location>SI Motion P2: Defeito em um canal de monitoramento

Message value: %1
Drive object: HLA, HLA_840
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: Durante a comparação cruzada dos dois canais de monitoramento, o acionamento detectou uma diferença entre os dados de entrada ou em resultados dos monitoramentos e disparou o STOP F. Um dos monitoramentos não funciona mais de modo confiável, ou seja, não é mais possível operar com segurança.

Se pelo menos uma função de monitoramento está ativa, então, depois de expirar o temporizador, é emitida a mensagem C30701 "SI Motion: STOP B disparado". A mensagem aparece com o valor de mensagem 1031 numa substituição de hardware de um Sensor Module.

Os valores de mensagem descritos a seguir também podem aparecer nos seguintes casos, caso não seja a causa mencionada explicitamente:

- Diferentes tempos de ciclo parametrizados (p9500/p9300, p9511/p9311).
- Tempos de ciclo muito rápidos (p9500/p9300, p9511/p9311).
- Sincronização incorreta.

Valor de mensagem (r9749, interpretar como decimal):

0 ... 999:

Número do dado verificado pela comparação cruzada que resultou nesta mensagem.

O significado dos diversos valores de mensagem está descrito na mensagem de Safety C01711 da Control Unit.

1000: O temporizador de controle expirou. Houve uma ocorrência muito alta de troca de sinais nas entradas seguras.

1001: Falha de inicialização do temporizador de controle.

1002:

A confirmação de usuário é divergente depois de expirar o temporizador.

A confirmação de usuário não é consistente. O estado da confirmação de usuário diverge nos dois canais de monitoramento depois de expirar um período de 4 s.

1003: Tolerância de referência excedida. Com a confirmação de usuário colocada, a diferença entre o novo ponto de referência determinado após a inicialização (encoder absoluto) ou a aproximação do ponto de referência (sistema de medição codificado por distância e/ou incremental) e a posição real segura (valor armazenado + distância percorrida) é maior do que a tolerância de referência (p9344). Neste caso retira-se a confirmação de usuário.

1004:

Erro de plausibilidade na confirmação de usuário.

1. A definição foi feita novamente, mesmo com a confirmação de usuário já colocada. Neste caso retira-se a confirmação de usuário.

2. A confirmação de usuário foi colocada, mesmo o eixo não estando referenciado.

1005: STO ativo com a seleção da parada de teste.

1011: Estado de aprovação divergente entre os canais de monitoramento.

1012: Violação de plausibilidade do valor real do encoder.

1015: A mudança da gama de velocidade (bit 27 no telegrama PROFIsafe) dura mais que 2 min.

1020: Queda de comunicação cíclica entre os canais de monitoramento.

1021: Queda de comunicação cíclica entre o canal de monitoramento e o Sensor Module.

1023: Erro no teste de eficiência no encoder DRIVE-CLiQ.

1024: Falha de sinal de vida para encoder HTL/TTL.

1030: Falha de encoder detectada por outro canal de monitoramento.

1031: A transmissão de dados entre o canal de monitoramento e o Sensor Module apresenta falhas (p9526/p9326).

1045: CRC da posição de imobilização incorreto.

5000 ... 5140:

Valores de mensagem do PROFIsafe.

Nestes valores de mensagem são transmitidos sinais de controle à prova de falhas (Failsafe Values) para as funções de segurança.

O significado dos diversos valores de mensagem está descrito na mensagem de Safety C01711 da Control Unit.

6000 ... 6166:

Valores de mensagem do PROFIsafe (driver de PROFIsafe para PROFIBUS DP V1/V2 e PROFINET).

Nestes valores de mensagem são transmitidos sinais de controle à prova de falhas (Failsafe Values) para as funções de segurança.

O significado dos diversos valores de mensagem está descrito na falha de Safety F01611 da Control Unit.

7000 ... 7002:

Valores de mensagem da função "Posição segura via PROFIsafe".

See also: p9555, r9725

Remedy: Sobre o valor de mensagem = 1002:

- Executar a confirmação segura e definir simultaneamente a confirmação de usuário nos dois canais de monitoramento (dentro de 4 s).

Sobre o valor de mensagem = 1003:

- Controlar a mecânica do eixo. Eventualmente o eixo passou para o estado desligado e a última posição real memorizada não coincide mais com a nova posição real na próxima inicialização.
- Aumentar a tolerância para a comparação de valores reais no referenciamento (p9344).

Em seguida, controlar os valores reais, executar o POWER ON e definir novamente a confirmação de usuário.

Sobre o valor de mensagem = 1004:

Para 1. aplica-se: Executar a confirmação segura. Definir novamente a confirmação de usuário.

Para 2. aplica-se: Executar a confirmação segura. Somente definir a confirmação de usuário depois de o eixo estar referenciado.

Sobre o valor de mensagem = 1005:

- Verificação das condições para desativar o STO.

Sobre o valor de mensagem = 1012:

- Atualizar a versão de Firmware do Sensor Module para uma versão mais nova.
- Para o sistema de 1 encoder aplica-se: Verificar os parâmetros do encoder quanto à igualdade (p9515/p9315, p9519/p9319, p9523/p9323, p9524/p9324, p9525/p9325, p9529/p9329).
- Para os sistemas de 1 encoder e 2 encoders aplica-se: Para copiar corretamente os parâmetros de encoder do p04xx, deve-se ajustar p9700 = 46 e p9701 = 172.
- Para encoder DQI aplica-se: Se necessário, atualizar a versão de Firmware da Control Unit para a versão mais recente disponível para o encoder DQI.
- Verificar se a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos estão de acordo com as diretrizes EMC (compatibilidade eletromagnética).
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar) ou uma reinicialização (p0009 = 30, p0976 = 2, 3).
- Substituir o hardware.

Sobre o valor de mensagem = 1024:

- Verificação da conexão de comunicação.
- Configurar os ciclos de monitoramento maiores (p9500, p9511).
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
- Substituir o hardware.

Sobre o valor de mensagem = 1030:

- Verificar a conexão do encoder.
- Substituir o encoder, se necessário.

Sobre o valor de mensagem = 1031:

Executar os seguintes passos ao substituir um Sensor Module:

- Iniciar a função de cópia para Node-Identifier no acionamento (p9700 = 1D hex).
- Confirmar o Hardware-CRC no acionamento (p9701 = EC hex).
- Salvar todos os parâmetros (p0977 = 1).
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).

Em princípio, aplica-se o seguinte:

- Verificar a conexão do encoder.
- Substituir o encoder, se necessário.

Sobre o valor de mensagem = 6000 ... 6999:

- O significado dos diversos valores de mensagem está descrito na falha de Safety F01611 da Control Unit.

Para os demais valores de mensagem:

- O significado de cada valor de mensagem está descrito na mensagem de Safety C01711.

Nota:

Esta mensagem somente pode ser confirmada pelo Terminal Module 54F (TM54F) ou pelo PROFIsafe.

See also: p9300, p9500

230711 <location>SI Motion P2: Defeito em um canal de monitoramento

Message value: %1

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: Durante a comparação cruzada dos dois canais de monitoramento, o acionamento detectou uma diferença entre os dados de entrada ou em resultados dos monitoramentos e disparou o STOP F. Um dos monitoramentos não funciona mais de modo confiável, ou seja, não é mais possível operar com segurança.

Se pelo menos uma função de monitoramento está ativa, então, depois de expirar o temporizador, é emitida a mensagem C30701 "SI Motion: STOP B disparado". A mensagem aparece com o valor de mensagem 1031 numa substituição de hardware de um Sensor Module.

Os valores de mensagem descritos a seguir também podem aparecer nos seguintes casos, caso não seja a causa mencionada explicitamente:

- Diferentes tempos de ciclo parametrizados (p9500/p9300, p9511/p9311).
- Foram parametrizados tipos de eixo diferentes (p9502/p9302).
- Tempos de ciclo muito rápidos (p9500/p9300, p9511/p9311).
- Sincronização incorreta.

Valor de mensagem (r9749, interpretar como decimal):

0 ... 999:

Número do dado verificado pela comparação cruzada que resultou nesta mensagem.

O significado dos diversos valores de mensagem está descrito na mensagem de Safety C01711 da Control Unit.

1000: O temporizador de controle expirou. Houve uma ocorrência muito alta de troca de sinais nas entradas seguras.

1001: Falha de inicialização do temporizador de controle.

1002:

A confirmação de usuário é divergente depois de expirar o temporizador.

A confirmação de usuário não é consistente. O estado da confirmação de usuário diverge nos dois canais de monitoramento depois de expirar um período de 4 s.

1003: Tolerância de referência excedida. Com a confirmação de usuário colocada, a diferença entre o novo ponto de referência determinado após a inicialização (encoder absoluto) ou a aproximação do ponto de referência (sistema de medição codificado por distância e/ou incremental) e a posição real segura (valor armazenado + distância percorrida) é maior do que a tolerância de referência (p9344). Neste caso retira-se a confirmação de usuário.

1004:

Erro de plausibilidade na confirmação de usuário.

1. A definição foi feita novamente, mesmo com a confirmação de usuário já colocada. Neste caso retira-se a confirmação de usuário.

2. A confirmação de usuário foi colocada, mesmo o eixo não estando referenciado.

1005:

- Para monitoramentos de movimento seguros sem encoder: Pulsos cancelados com a seleção da parada de teste.
- Para monitoramentos de movimento seguros com encoder: STO ativo com a seleção da parada de teste.

1011: Estado de aprovação divergente entre os canais de monitoramento.

1012: Violação de plausibilidade do valor real do encoder.

1015: A mudança da gama de velocidade (bit 27 no telegrama PROFIsafe) dura mais que 2 min.

1020: Queda de comunicação cíclica entre os canais de monitoramento.

1021: Queda de comunicação cíclica entre o canal de monitoramento e o Sensor Module.

1023: Erro no teste de eficiência no encoder DRIVE-CLiQ.

1024: Falha de sinal de vida para encoder HTL/TTL.

1030: Falha de encoder detectada por outro canal de monitoramento.

1031: A transmissão de dados entre o canal de monitoramento e o Sensor Module apresenta falhas (p9526/p9326).

1040: Pulsos cancelados com as funções de monitoramento sem encoder ativas.

1041: Valor de corrente muito baixo (sem encoder).

1042: Erro de plausibilidade de corrente/tensão.

1043: Número excessivo de acelerações.

1044: Erro de plausibilidade dos valores reais de corrente.

1045: CRC da posição de imobilização incorreto.

5000 ... 5140:

Valores de mensagem do PROFIsafe.

Nestes valores de mensagem são transmitidos sinais de controle à prova de falhas (Failsafe Values) para as funções de segurança.

O significado dos diversos valores de mensagem está descrito na mensagem de Safety C01711 da Control Unit.

6000 ... 6166:

Valores de mensagem do PROFIsafe (driver de PROFIsafe para PROFIBUS DP V1/V2 e PROFINET).

Nestes valores de mensagem são transmitidos sinais de controle à prova de falhas (Failsafe Values) para as funções de segurança.

O significado dos diversos valores de mensagem está descrito na falha de Safety F01611 da Control Unit.

7000 ... 7002:

Valores de mensagem da função "Posição segura via PROFIsafe".

See also: p9555, r9725

Remedy: Sobre o valor de mensagem = 1002:

- Executar a confirmação segura e definir simultaneamente a confirmação de usuário nos dois canais de monitoramento (dentro de 4 s).

Sobre o valor de mensagem = 1003:

- Controlar a mecânica do eixo. Eventualmente o eixo passou para o estado desligado e a última posição real memorizada não coincide mais com a nova posição real na próxima inicialização.
- Aumentar a tolerância para a comparação de valores reais no referenciamento (p9344).

Em seguida, controlar os valores reais, executar o POWER ON e definir novamente a confirmação de usuário.

Sobre o valor de mensagem = 1004:

Para 1. aplica-se: Executar a confirmação segura. Definir novamente a confirmação de usuário.

Para 2. aplica-se: Executar a confirmação segura. Somente definir a confirmação de usuário depois de o eixo estar referenciado.

Sobre o valor de mensagem = 1005:

- Para monitoramentos de movimento seguros sem encoder: Verificação das condições para habilitação de pulsos.
- Para monitoramentos de movimento seguros com encoder: Verificação das condições para STO.

Nota:

Em um Power Module, normalmente, executa-se a parada de teste para a habilitação de pulsos (independentemente da versão com ou sem encoder).

Sobre o valor de mensagem = 1012:

- Atualizar a versão de Firmware do Sensor Module para uma versão mais nova.
- Para o sistema de 1 encoder aplica-se: Verificar os parâmetros do encoder quanto à igualdade (p9515/p9315, p9519/p9319, p9523/p9323, p9524/p9324, p9525/p9325, p9529/p9329).
- Para os sistemas de 1 encoder e 2 encoders aplica-se: Para copiar corretamente os parâmetros de encoder do p04xx, deve-se ajustar p9700 = 46 e p9701 = 172.
- Para encoder DQI aplica-se: Se necessário, atualizar a versão de Firmware da Control Unit para a versão mais recente disponível para o encoder DQI.
- Verificar se a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos estão de acordo com as diretrizes EMC (compatibilidade eletromagnética).
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar) ou uma reinicialização (p0009 = 30, p0976 = 2, 3).
- Substituir o hardware.

Sobre o valor de mensagem = 1024:

- Verificação da conexão de comunicação.
- Configurar os ciclos de monitoramento maiores (p9500, p9511).
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
- Substituir o hardware.

Sobre o valor de mensagem = 1030:

- Verificar a conexão do encoder.
- Substituir o encoder, se necessário.

Sobre o valor de mensagem = 1031:

Executar os seguintes passos ao substituir um Sensor Module:

- Iniciar a função de cópia para Node-Identifier no acionamento (p9700 = 1D hex).
- Confirmar o Hardware-CRC no acionamento (p9701 = EC hex).
- Salvar todos os parâmetros (p0977 = 1).
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).

Em princípio, aplica-se o seguinte:

- Verificar a conexão do encoder.
- Substituir o encoder, se necessário.

Sobre o valor de mensagem = 1040:

- Desativar as funções de monitoramento sem encoder, ativar e desativar o STO.
- Com a função de monitoramento "SLS" ativa, fazer a habilitação de pulsos dentro de 5 s após a desativação do STO.

Sobre o valor de mensagem = 6000 ... 6999:

- O significado dos diversos valores de mensagem está descrito na falha de Safety F01611 da Control Unit.

Para os demais valores de mensagem:

- O significado de cada valor de mensagem está descrito na mensagem de Safety C01711.

Nota:
Esta mensagem somente pode ser confirmada pelo Terminal Module 54F (TM54F) ou pelo PROFIsafe.
See also: p9300, p9500

230712 <location>SI Motion P2: Defeito no processamento F-IO

Message value: %1
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Cause: Ao fazer verificação cruzada e comparar os dois canais de monitoramento, o acionamento detectou uma diferença entre parâmetros ou resultados do processamento F-IO e iniciou um STOP F. Uma das funções de monitoramento não é mais confiável - ex. não é possível operação segura.
A mensagem de segurança C30711 com valor 0 é também mostrada com a inicialização do STOP F.
Pelo menos uma função de monitoramento está ativa, a mensagem de segurança C30701 "SI Motion: STOP B iniciada" é mostrada depois que o tempo de parametrização expirou.
Valor da Mensagem 9r9749, representação decimal):
Número do arquivo de verificações cruzadas que resultou nesta mensagem.
Refere à descrição dos valores de mensagem na mensagem de segurança C01712.
Remedy: - Verificar e, se necessário, corrigir a parametrização nos parâmetros afetados.
- Garantir a igualdade através da cópia os dados SI para o segundo canal e depois realizar um teste de aprovação.
- Verificar o ciclo de monitoramento quanto à igualdade (p9500, p9300).
Nota:
Esta mensagem pode ser confirmada através da F-DI ou PROFIsafe.
See also: p9300, p9500

230714 <location>SI Motion P2: Velocidade limitada segura excedida

Message value: %1
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Cause: O acionamento movimentou-se mais rápido que o valor limite de velocidade (p9331) previsto. O acionamento é parado pela reação de parada projetada (p9363).
Valor de mensagem (r9749, interpretar decimal):
100: SLS1 ultrapassado.
200: SLS2 ultrapassado.
300: SLS3 ultrapassado.
400: SLS4 ultrapassado.
1000: Freqüência limite de encoder ultrapassada.
Remedy: - Verificar o programa de deslocamento no comando numérico.
- Verificar os limites para a função "SLS" e corrigir (p9331), se necessário.
Nota:
Esta mensagem somente pode ser confirmada pelo Terminal Module 54F (TM54F) ou pelo PROFIsafe.
SI: Safety Integrated
SLS: Safely-Limited Speed (velocidade limitada segura) / SG: Safely reduced speed (velocidade reduzida segura)
See also: p9331, p9363

230715 <location>SI Motion P2: Posição seguramente limitada excedida

Message value: %1
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: O eixo se movimentou além da posição parametrizada mencionada pela função "SLP".
Mensagem (r9749, representação decimall):
10: SLP1 violado.
20: SLP2 violado

Remedy: - verifique o programa de deslocamento/movimento no controle.
- verifique os limites para a função "SLP" e, se necessário, adapte (p9534, p9535)
Esta mensagem pode ser confirmada como:
- funções de monitoramento de movimento com SINUMERIK: pelo painel de controle de máquina
Nota:
SI: Safety Integrated
SLP: Posição Seguramente Limitada / SE: Interruuptores-limite de software seguro
See also: p9334, p9335

230716 <location>SI Motion P2: Tolerância excedida para sentido de movimento seguro

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: A tolerância na função "Sentido de movimento seguro" foi excedida. O acionamento é parado pela reação de parada configurada (p9366).
Valor de mensagem (r9749, interpretar como decimal):
0: A tolerância para a função "Sentido positivo de movimento seguro" foi excedida.
1: A tolerância para a função "Sentido negativo de movimento seguro" foi excedida.

Remedy: - verifique o programa de deslocamento/movimento no controle.
- verifique a tolerância para a função "SDI" e, se necessário, adapte (p9364)
Esta mensagem pode ser confirmada como:
- desmarque a função "SDI" e selecione novamente.
- Realize uma confirmação segura pelo F-DI ou PROFIsafe.
Nota:
SDI: Safe Direction (sentido de movimento seguro)
SI: Safety Integrated
See also: p9364, p9365, p9366

230730 <location>SI Motion P2: Bloco de referência inválido para velocidade limitada segura e dinâmica

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: O bloco de referência transferido pelo PROFIsafe é negativo.
Um bloco de referência é utilizado para gerar um valor-limite de velocidade mencionada com base na quantidade de referência "Valor-limite de velocidade SLS1" (p9331[0]).
O drive é parado como resultado da resposta de parada configurada (p9363[0]).
Mensagem (r9749, representação decimall):
solicitada, bloco de referência inválido.

Remedy: No telegramaaa PROFIsafe, os dados de entrada S_SLS_LIMIT_IST devem ser corrigidas.
Esta mensagem pode ser confirmada somente pelo Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe.
Nota:
SI: Safety Integrated
SLS: Velocidade Seguramente Limitada

230770 <location>SI Motion P2: Erro por discrepância das entradas/saídas à prova de erros

Message value: %1

Drive object: SERVO, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: As entradas/saídas digitais à prova de erros (F-DI/F-DO) apresentam um estado divergente acima do parametrizado no p10002/p10102.

Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):

yyyyxxxx hex

xxxx: Erro de discrepância em entradas digitais à prova de erros (F-DI).

Bit 0: Erro de discrepância na F-DI 0

Bit 1: Erro de discrepância na F-DI 1

...

yyyy: Erro de discrepância em saídas digitais à prova de erros (F-DO).

Bit 0: Erro de discrepância na F-DO 0

...

Nota:

Se vários erros de discrepância ocorreram sequencialmente, então esta mensagem será sinalizada apenas para o primeiro erro ocorrido.

Remedy: - verifique a fiação da F-DI (problemas de contato).

Nota:

Esta mensagem pode ser confirmada por F-DI ou PROFIsafe.

Os erros por discrepância de uma F-DI somente podem ser confirmados totalmente se for executada uma confirmação segura após a eliminação da causa da falha (p10006 ou confirmação via PROFIsafe). Enquanto a confirmação segura não for executada, a respectiva F-DI persistirá internamente em estado seguro.

Em processos de manobra cíclicos na F-DI, eventualmente, o tempo de discrepância deverá ser adaptado à frequência de comutação.

Se a duração do período de um pulso de ativação cíclico corresponder a um valor dobrado do p10002, então deve-se verificar as seguintes fórmulas:

- p10002 < (tp / 2) - td (o tempo de discrepância deve ser menor que a metade da duração de período menos o tempo de discrepância real)

- p10002 >= p9500 (o tempo de discrepância deve ser pelo menos igual ao p9500)

- p10002 > td (o tempo de discrepância deve ser maior que o tempo de discrepância real de comutação)

td = Possível tempo de discrepância real em ms, que pode ocorrer em um processo de manobra. Este deve equivaler pelo menos a 1 ciclo de monitoramento SI (veja o p9500).

tp = duração de período de um processo de comutação em ms.

Com a estabilização p10017 ativada, o tempo de discrepância é pré-definido diretamente pelo tempo de estabilização.

Se a duração de período de um pulso de comutação cíclico corresponder a um valor dobrado do tempo de estabilização, então as seguintes fórmulas devem ser verificadas:

- p10002 < p10017 + 1 ms - td

- p10002 > td

- p10002 >= p9500

Exemplo:

Com um ciclo de monitoramento SI de 12 ms e uma frequência de comutação de 110 ms (p10017 = 0) o tempo de discrepância pode ser configurado no máximo pelas seguintes condições:

p10002 <= (110/2 ms) - 12 ms = 43 ms

Como resultado temos o p10002 arredondado <= 36 ms (visto que o tempo de discrepância é assumido como um valor arredondado nos ciclos de monitoramento SI, deve-se arredondar até um ciclo de monitoramento SI inteiro, caso não seja um múltiplo de um ciclo de monitoramento SI).

Nota:

F-DI: Failsafe Digital Input

F-DO: Failsafe Digital Output

230772 <location>SI Motion P2: Entradas/saídas de interrupção de teste à prova de falhas ativas

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: No momento é executada a parada de teste para as entradas digitais à prova de erros (F-DI) e/ou saídas digitais à prova de erros (F-DO).

Nota:

F-DI: Failsafe Digital Input (entrada digital à prova de erros)

F-DO: Failsafe Digital Output (saída digital à prova de erros)

Remedy: O alarme desaparece automaticamente depois da conclusão realizada com sucesso ou o cancelamento (em caso de erro) da parada de teste.

230773 <location>SI Motion P2: Parada de teste com erro, Motor Module

Message value: %1

Drive object: SERVO, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: Ocorreu uma falha no MM durante a parada de teste das saídas à prova de erros.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
RRRVWXYZ hex:
R: Reservado.
V: Estado real do canal DO afetado (comp. X) na CU (corresponde aos estados retornados do HW, Bit 0 = DO 0, Bit 1 = DO 1, etc.).
W: Estado exigido do canal DO afetado (comp. X, Bit 0 = DO 0, Bit 1 = DO 1, etc.).
X: Canais DO afetados que apresentam uma falha (Bit 0 = DO 0, Bit 1 = DO 1, etc.).
Y: Motivo da falha da parada de teste.
Z: Estado da parada de teste, no qual ocorreu a falha.

Y: Motivo da falha da parada de teste
Y = 1: Lado do MM em estado incorreto de parada de teste (falha interna).
Y = 2: Os estados esperados dos DOs não foram preenchidos (CU305: Readback via DI 22 / CU240 Readback DI 2).
Y = 3: Estado de temporizados com falha por parte da CU (falha interna)
Y = 4: Os estados das DOs de diagnóstico não foram preenchidos (CU305: Readback interno no canal MM).
Y = 5: Os estados das segundas DOs de diagnóstico não foram preenchidos (CU305: Readback interno no canal CU).
Dependendo do motivo da falha (2, 4 ou 5) o X e o V indicam o estado da Di e da DO de diagnóstico, respectivamente.
No caso de várias falhas de parada de teste, será indicada a primeira falha ocorrida.

Z: Estado da parada de teste e com isso as ações de teste associadas
Z = 0 ... 3: Fase de sincronização de uma parada de teste entre a CU e o Motor Module sem ações de manobra
Z = 4: DO + OFF e DO - OFF
Z = 5: Verificação da ação esperada
Z = 6: DO + ON e DO - ON
Z = 7: Verificação da ação esperada
Z = 8: DO + OFF e DO - ON
Z = 9: Verificação da ação esperada
Z = 10: DO + ON e DO - OFF
Z = 11: Verificação da ação esperada
Z = 12: DO + OFF e DO - OFF
Z = 13: Verificação da ação esperada
Z = 14: Fim da parada de teste

Ações esperadas de diagnóstico em forma tabelar:
Estado da parada de teste: Ação esperada Modo 1 / Modo 2 / Modo 3 / Modo 4
5: 0/-/-/1
7: 0/-/-/0
9: 0/-/-/0
11: 1/-/-/1
13: 0/-/-/1
Segundas ações esperadas de diagnóstico em forma tabelar:
Estado da parada de teste: Ação esperada Modo 1 / Modo 2 / Modo 3 / Modo 4
5: -/-/-/1
7: -/-/-/0
9: -/-/-/1
11: -/-/-/0
13: -/-/-/1
Ações esperadas de DI em forma tabelar:
Estado da parada de teste: Ação esperada Modo 1 / Modo 2 / Modo 3 / Modo 4
5: -/1/1/-
7: -/0/0/-

9: -/0/1/-
11: -/0/1/-
13: -/1/1/-

Exemplo:
É mencionada a falha F01773 (CU) com valor de falha = 0001_0127 e a mensagem F30773 (MM) com valor de mensagem = 0000_0127.
Isto significa que no estado 7 (Z = 7) após a mudança (manobra) da DO-0 (X = 1) para ON/ON o estado do sinal externo de retorno não foi corretamente definido (Y = 2).
Aqui o valor de falha 0001_0127 indica que se esperava o 0 (W = 0) e do hardware foi retornado 1 (V = 1).
Aqui o valor de falha 0000_0127 no MM indica a ação esperada.
O W e o V sempre são idênticos na falha F30773 e indicam com o 0 que se esperava o 0 na entrada de retorno, o qual, todavia, não estava presente no outro canal (na CU).

Remedy: Inspecionar das F-DOs e reiniciar a parada de teste.
Nota:
A falha será eliminada assim que a parada de teste for concluída com sucesso.
No caso de várias falhas de parada de teste, será indicada a primeira falha ocorrida.
Eventualmente, após a reinicialização da parada de teste, será mencionada a próxima falha de parada de teste presente.

230788 <location>Parada de teste automática: Aguardar a desativação de STO via SMM

Message value: -
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: A função STO está ativada via Safety Extended Functions ou existe uma mensagem de Safety pendente, que resultou no STO.
A parada de teste automática não pôde ser executada desde a inicialização.
A parada de teste automática é executada após a desativação do STO.
Remedy: - Desativar o STO via Safety Extended Functions.
- Eliminar a causa da mensagem de Safety pendente e confirmar a falha.

230797 <location>SI Motion P2: Eixo não mencionado seguramente

Message value: %1
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Cause: A posição de imobilização salva antes do desligamento não coincide com a posição atual detectada na ligação.
Valor de mensagem (r9749, interpretar como decimal):
1: Eixo referenciado sem segurança.
2: Falta confirmação de usuário.
Remedy: Se a referência automática segura não for possível, o usuário deve emitir um contrato de usuário para a nova posição utilizando a tecla programável. Isso significa que esta posição é designada como relevante segura.
Nota:
SI: Safety Integrated

230798 <location>SI Motion P2: Parada de teste em andamento

Message value: -
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Cause: O Test Stop está ativa.

Remedy: Nenhum necessário.
A mensagem é retomada com a conclusão da parada de teste.
Nota:
SI: Safety Integrated

230799 <location>SI Motion P2: Modo de teste de aprovação ativo

Message value: -
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Cause: O modo de teste de aprovação está ativo.
Isso significa que:
- o limite de velocidade do setpoint estava desativado (r9733).
- as chaves sem fim-padrão são desativadas durante o teste de aceitação para a fução SLP (para EPOS interno; caso contrário, por r10234).
Remedy: Nenhum necessário.
A mensagem é retomada ao sair do modo de teste de aceitação.
Nota:
SI: Safety Integrated
SLP: Posição Seguramente Limitada

230800 <location>Módulo de potência: Mensagem coletiva

Message value: -
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF2
Acknowledge: SEM
Cause: O módulo de potência detectou pelo menos um erro.
Remedy: Realizar a avaliação das demais mensagens atualmente presentes.

230801 <location>Módulo de potência DRIVE-CLiQ: Falta sinal de vida

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF2
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit para Power Unit.
O tempo de carga da CPU pode ser muito alto.
Causa da falha:
10 (=0A hex):
O bit com sinal de conexão no telegramaaa de recebimento não está ajustado.
Nota com relação ao valor da mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro
Remedy: - verifique a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMC.
- remova os componentes DRIVE-CLiQ desnecessários.
- desmarque as funções desnecessárias.
- Eventualmente eleve os tempos de amostragem (p0112, p0115).
- Substitua o respectivo componente.

230802 <location>Módulo de potência: Timeout

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Ocorreu um estouro do intervalo de tempo.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
xx: Número de intervalo de tempo xx

Remedy: - Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Atualizar a versão de Firmware.
- Contatar a Hotline.

230804 <location>Módulo de potência: CRC

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF2 (OFF1)
Servo: OFF2 (OFF1, OFF3)
Vector: OFF2 (OFF1, OFF3)
Hla: OFF2 (OFF1, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Ocorreu um erro CRC na unidade de potência.

Remedy: - Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Atualizar a versão de Firmware.
- Contatar a Hotline.

230805 <location>Módulo de potência: Checksum EEPROM incorreto

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Dados internos de parâmetro estão corrompidos.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
01: Acesso EEPROM com erro.
02: Número de blocos no EEPROM muito alto.

Remedy: Substituir módulo.

230809 <location>Módulo de potência: Informação inválida de ativação

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Para Control Unit 3P, o seguinte se aplica:
A última palavra de estado de ativação no telegramaaa de setpoint é identificada na identificação final. Uma identificação final dessa não é encontrada.

Remedy: - Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Atualizar a versão de Firmware.
- Contatar a Hotline.

230810 <location>Módulo de potência: Watchdog Timer

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Na inicialização foi detectado que a causa para o Reset anterior foi um excesso do SAC-Watchdog-Timer.

Remedy: - Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Atualizar a versão de Firmware.
- Contatar a Hotline.

230820 <location>Módulo de potência DRIVE-CLiQ: Telegrama com erro

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit para a unidade de potência.
Causas da falha:
1 (= 01 hex):
Erro de checksum (Erro de CRC).
2 (= 02 hex):
O telegramaaa é menor do que o especificado em byte de extensão ou na lista de recepção.
3 (= 03 hex):
O telegramaaa é maior do que especificado em byte de extensão ou na lista de recepção.
4 (= 04 hex):
O comprimento do telegramaaa de recepção não corresponde com a lista de recepção.
5 (= 05 hex):
O tipo de telegramaaa de recepção não corresponde com a lista de recepção.
6 (= 06 hex):
O endereço do componente no telegramaaa e na lista de recepção não correspondem.
7 (= 07 hex):
É esperado um telegramaaa SYNC - mas o telegramaaa recebido não é um telegramaaa SYNC.
8 (= 08 hex):
Nenhum telegramaaa SYNC é esperado - mas o telegramaaa recebido é único
9 (= 09 hex):
O bit de erro no telegramaaa de recepção está habilitado.
16 (= 10 hex):
O telegramaaa de recepção está muito antecipado.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: - execute POWER ON (ligar/desligar).
- verifique a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMC.
- verifique a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
See also: p9916

230835 <location>Módulo de potência DRIVE-CLiQ: Transmissão cíclica de dados com falha

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit para a unidade de potência. Os nós não enviam ou recebem de modo sincronizado.
Causas da falha:
33 (= 21 hex):
O telegramaaa cíclico não foi recebido.
34 (= 22 hex):
Intervalo na lista de recepção de telegramaaas.
64 (= 40 hex):
Intervalo na lista de envio de telegramaaa.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: - Executar POWER ON.
- Substituir o respectivo componente.
See also: p9916

230836 <location>Módulo de potência DRIVE-CLiQ: Erro de envio de dados DRIVE-CLiQ

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit para a unidade de potência. O envio de dados não foi possível.
Causas da falha:
65 (= 41 hex):
O tipo de telegramaaa não corresponde com a lista de envio.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: Executar POWER ON

230837 <location>Módulo de potência DRIVE-CLiQ: Componente danificado

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Falha encontrada no componente DRIVE-CLiQ envolvido. Falha de hardware não pode ser excluída.
Causa de falhas:
32 (= 20 hex):
Erro no cabeçalho do telegramaaa.
35 (= 23 hex):
Erro de recebimento. A memória de buffer do telegramaaa contém um erro.
66 (=42 hex):
Erro de envio: A memória do buffer de telegramaaa contém um erro.
67 (=43 hex):
Erro de envio: A memória de buffer de telegramaaa contém um erro.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: - Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Se necessário, utilizar outro soquete DRIVE-CLiQ (p9904).
- Substituir o respectivo componente.

230840 <location>Módulo de potência DRIVE-CLiQ: erro abaixo do limite do sinal

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Ocorreu um erro DRIVE-CLiQ abaixo do limite do sinal.
Causa de falha:
1 (= 01 hex):
Erro de checksum (erro CRC).
2 (= 02 hex):
O telegrama é mais curto do que o especificado em comprimento de byte ou lista de recebimento.
3 (= 03 hex):
O telegrama é maior do que o especificado em comprimento de byte ou lista de recebimento.
4 (= 04 hex):
O comprimento do telegrama recebido não é compatível com o da lista de recebimento.
5 (= 05 hex):
O tipo de telegrama recebido não é compatível com o da lista de recebimento.
6 (= 06 hex):
O endereço do componente no telegrama e na lista de recebimento não correspondem.
7 (= 07 hex):
Um telegrama SYNC é esperado - mas o telegrama recebido não é um telegrama SYNC.
8 (= 08 hex):
Nenhum telegrama SYNC é esperado - mas o telegrama recebido é um.
9 (= 09 hex):
O bit de erro no telegrama recebido está ajustado.
10 (= 0A hex):
O sinal de conexão do bit no telegrama recebido não está ajustado.
11 (= 0B hex):
Erro de sincronização durante a alternância da transferência e cíclica dos dados.
16 (= 10 hex):
O telegrama recebido está adiantado.
32 (= 20 hex):
Erro no cabeçalho do telegrama.
33 (= 21 hex):
O telegrama cíclico não foi recebido.
34 (= 22 hex):
Intervalo na lista de recebimento do telegrama.
35 (= 23 hex):
Erro de recebimento: A memória do buffer do telegrama contém um erro.
64 (= 40 hex):
Intervalo na lista de envio de telegramas.
65 (= 41 hex):
O tipo de telegrama não é compatível com a lista de enviados.
66 (= 42 hex):
Erro de envio: A memória do buffer do telegrama contém um erro.
67 (= 43 hex):
Erro de envio: A memória do buffer do telegrama contém um erro.
Nota com relação ao valor de mensagem:
A informação individual está codificada conforme segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa do erro

Remedy: - verifique o projeto de gabinete elétrico e o roteamento de cabo para a conformidade EMC
- verifique a fiação DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
See also: p9916

230845 <location>Módulo de potência DRIVE-CLiQ: Transmissão cíclica de dados com falha

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit para a unidade de potência.
Causas da falha:
11 (= 0B hex):
Erro de sincronização durante a transferência cíclica de dados alternados.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: Executar o POWER ON (desligar e ligar).
See also: p9916

230850 <location>Módulo de potência: Erro interno de software

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF1 (NENHUM, OFF2)
Servo: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: POWER ON

Cause: Um erro interno de software ocorreu na unidade de potência.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Somente para diagnóstico interno da Siemens.

Remedy: - Substituir módulo de potência.
- Se necessário, atualizar o Firmware no módulo de potência.
- Contatar a Hotline.

230851 <location>Power unit DRIVE-CLiQ (CU): Falta sinal- de- vida

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Vector: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Hla: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit para a unidade de potência.
O componente DRIVE-CLiQ não enviou o sinal de conexão ao Control Unit.
Causas da falha:
10 (= 0A hex):
O bit de sinal de conexão no telegramaaa de recebimento não é ajustado.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: Atualizar o Firmware do respectivo componente.

230853 <location>Módulo de potência: Dados cíclicos de erro de sinal de vida

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A unidade de potência detectou que o telegrama nominal cíclico da Control Unit não foi atualizado a tempo. Pelo menos dois erros de sinal de vida ocorreram com a tolerância configurada em p7788.

Remedy: - Verifique a disposição da cabine elétrica e o roteamento de cabos com relação à EMC.
- Reduza o valor da tolerância (p7788) para monitoramento.

230860 <location>Fonte de alimentação DRIVE-CLiQ (CU): Erro de telegrama

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit para a unidade de potência.
Causas da falha:
1 (= 01 hex):
Erro de checksum (Erro de CRC).
2 (= 02 hex):
O telegramaaa é menor do que o especificado em byte de extensão ou na lista de recepção.
3 (= 03 hex):
O telegramaaa é maior do que especificado em byte de extensão ou na lista de recepção.
4 (= 04 hex):
O comprimento do telegramaaa de recepção não corresponde com a lista de recepção.
5 (= 05 hex):
O tipo de telegramaaa de recepção não corresponde com a lista de recepção.
6 (= 06 hex):
O endereço da unidade de potência no telegramaaa e na lista de recepção não correspondem.
9 (= 09 hex):
Um bit com erro no telegramaaa de recebimento é ajustado.
16 (= 10 hex):
O telegramaaa de recebimento está muito adiantado.
17 (= 11 hex):
O erro CRC e o telegramaaa de recepção está muito adiantado.
18 (= 12 hex):
O telegramaaa é mais curto do que o especificado no byte de extensão ou na lista de recepção e o telegramaaa de recebimento está muito adiantado.
19 (= 13 hex):
O telegramaaa é mais longo do que o especificado no byte de extensão ou na lista de recepção e o telegramaaa de recebimento está muito adiantado.
20 (= 14 hex):
O comprimento do telegramaaa de recebimento não corresponde com a lista de recepção e o telegramaaa de recebimento está muito adiantado.
21 (= 15 hex):
O tipo de telegramaaa de recebimento não corresponde com a lista de recepção e o telegramaaa de recebimento está muito adiantado.
22 (= 16 hex):
O endereço da unidade de potência no telegramaaa e na lista de recepção não corresponde e o telegramaaa de recebimento está muito adiantado.
25 (= 19 hex):
O bit de erro no telegramaaa de recebimento é ajustado e o telegramaaa de recebimento está muito adiantado.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: - execute POWER ON (ligar/desligar).
- verifique a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMC.
- verifique a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
See also: p9915

230875 <location>Unidade de potência DRIVE-CLiQ (CU): Tensão de alimentação falhou

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Falha em uma comunicação DRIVE-CLiQ no componente DRIVE-CLiQ envolvido aos sinais da Control Unit que fornece tensão.
Causa de falha:
9 (= 09 hex):
A tensão da alimentação de energia para o componentes falhou.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: - realize um POWER ON (desligar/ligar).
- verifique a fiação de tensão de alimentação de energia para o componente DRIVE-CLiQ (cabo rompidos, contatos, ...).
- verifique o dimensionamento de alimentação de energia para o componente DRIVE-CLiQ.

230885 <location>CU DRIVE-CLiQ (CU): Erro na transferência de dados cíclicos

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Ocorreu um erro de comunicação DRIVE-CLiQ da unidade de potência à Control Unit envolvida.
Os nós não enviam nem recebem de modo sincronizado.
Causa da falha:
26 (= 1A hex):
Bit de sinal de conexão no telegramaaa de recebimento não enviado e o telegramaaa de recebimento está muito adiantado.
33 (= 21 hex):
O telegramaaa cíclico não foi recebido.
34 (= 22 hex):
Intervalo na lista de recepção de telegramaaa.
64 (= 40 hex):
Intervalo na lista de envio de telegramaaa.
98 (= 62 hex):
Erro na transição para a operação cíclica.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: - Verificar a tensão de alimentação do respectivo componente.
- Executar POWER ON.
- Substituir o respectivo componente.
See also: p9915

230886 <location>PU DRIVE-CLiQ (CU): Erro quando enviando dados DRIVE-CLiQ

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Ocorreu um erro de comunicação DRIVE-CLiQ da unidade de potência à Control Unit envolvida.
Não foi possível enviar os dados.
Causa da falha:
65 (= 41A hex):
O telegramaaa não corresponde com a lista de envio.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: Executar POWER ON

230887 <location>Fonte de alimentação DRIVE-CLiQ (CU): Falha no componente

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Encontrada falha no componente DRIVE-CLiQ (fonte de alimentação) envolvida. Defeito no hardware não pode ser excluído.
Causa de falha:
32 (= 20 hex):
Erro no cabeçalho do telegramaaa.
35 (= 23 hex):
Erro recebido: O telegramaaa da memória de buffer contém um erro.
66 (= 42 hex):
Erro enviado: O telegramaaa da memória de buffer contém um erro.
67 (= 43 hex):
Erro enviado: O telegramaaa da memória de buffer contém um erro.
96 (= 60 hex):
Atraso na resposta recebida durante tempo de execução de medição.
97 (= 61 hex):
Tempo para começar a troca das características de dados muito grande.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: - Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Se necessário, utilizar outro soquete DRIVE-CLiQ (p9904).
- Substituir o respectivo componente.

230895 <location>PU DRIVE-CLiQ (CU): Erro na transferência de dados cíclicos alternados

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)
Vector: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)
Hla: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Ocorreu uma falha no erro de comunicação DRIVE-CLiQ da unidade de potência à Control Unit envolvida.
Causa de falha:
11 (= 0B hex):
Erro de sincronização durante a transferência cíclica de dados alternativos.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: Executar POWER ON
See also: p9915

230896 <location>Módulo de potência DRIVE-CLiQ (CU): Propriedades inconsistente de componente.

Message value: Número do componente: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)
Vector: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)
Hla: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: As propriedades do componente DRIVE-CLiQ (módulo de potência) indicado pelo valor de falha alteraram-se de forma incompatível com a inicialização. Uma causa pode ser, por exemplo, a substituição de um cabo DRIVE-CLiQ ou um componente DRIVE-CLiQ.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Número do componente.

Remedy: - Executar POWER ON.
- Para uma substituição, utilizar os mesmos tipos de componentes e versões de Firmware, se possível.
- Ao substituir um cabo, somente utilizar cabos com o mesmo comprimento dos cabos originais ou o mais próximo possível (verifique o comprometimento com o comprimento máximo dos cabos).

230899 <location>Módulo de potência: Falha desconhecida

Message value: Nova mensagem: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)
Servo: NENHUM (IASC/FREIODC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)
Vector: NENHUM (IASC/FREIODC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: Ocorreu uma falha na fonte de alimentação que não pode ser interrompida no firmware da Control Unit .
Isso pode ocorrer ser o firmware deste componente for mais recente que o firmware da Control Unit.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Número da falha.
Nota:
Se necessário, a importância da nova falha pode ser lida na descrição mais recente da Control Unit.

Remedy: - Substituir o Firmware do módulo de potência por um de versão mais antiga (r0128).
- Atualizar o Firmware da Control Unit (r0018).

230903 <location>Módulo de potência: Ocorreu um erro de I2C-Bus

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)
Servo: NENHUM (IASC/FREIODC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)
Vector: NENHUM (IASC/FREIODC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Erro na comunicação com uma EEPROM ou conversor A/D.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
80000000 hex:
Erro no software interno.
00000001 hex ... 0000FFFF hex:
Falha do módulo.

Remedy: Para Identificação de falha = 80000000 hex:
- Atualização de firmware da versão antiga.
Para Identificação de falha = 00000001 hex ... 0000FFFF hex:
- Substituir o módulo.

230907 <location>Módulo de potência: A configuração do FPGA falhou

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)
Vector: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Ocorreu um erro interno de software na inicialização dentro do módulo de potência.

Remedy: - Se necessário, atualizar o Firmware no módulo de potência.
- Substituir o módulo de potência.
- Contatar a Hotline.

230919 <location>Unidade de potência: Falha no monitoramento de temperatura

Message value: %1

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O monitoramento de temperatura no módulo de potência falhou.
A operação livre de falhas do drive system não é mais garantida.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Bit 0: Sensor 1 para a temperatura interna não pode mais ser avaliado.
Bit 1: Sensor 2 para a temperatura inerna não pode mais ser avaliado.

Remedy: Substitua a unidade de potência imediatamente.

230920 <location>Módulo de potência: Falha do sensor de temperatura

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Ao avaliar o sensor de temperatura, ocorreu um erro.
Alarme (r2124, representação decimall):
1: Mal contato nos fios ou os sensores não foram conectados (KTY: R>1630 Ohm, PT100: R>375 Ohm).
2: Resistência medida muito baixa (PTC: R<20 Ohm, KTY: R<50 Ohm, PT100: R<30 Ohm).
Nota:
O sensor de temperatura está conectado aos seguintes terminais:
- formato "Booksize": X21.1/.2 ou X22.1/.2
- formato "Chassis": X41.4/.3
Informações sobre os sensores de temperatura são fornecidas nas seguintes literaturas, por exemplo:
SINAMICS S120 Function Manual Drive Functions

Remedy: - Verificar se o sensor se está conectado corretamente.
- Substituir o sensor.

230930 <location>Módulo de potência: O Trace de componentes armazenou dados

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Foram armazenados dados de Trace no componente.

Remedy: Nada necessário.
Nota:
Com p7792 = 1 os dados de Trace do componente podem ser armazenados no cartão de memória.
See also: p7792

230950 <location>Módulo de potência: Erro interno de software

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: POWER ON

Cause: Ocorreu um erro de software interno.
Falha (r0949, representação decimall):
Informações sobre a origem de falha:
Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Remedy: - Se necessário, atualize o firmware na unidade de potência para a última versão.
- Contate a linha direta.

230999 <location>Módulo de potência: Alarme desconhecido

Message value: Nova mensagem: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Ocorreu um alarme no módulo de potência que não pode ser interrompido para o Control Unit firmware.
Isto pode ocorrer se o firmware deste componente é mais novo do que o firmware da Control Unit.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Número do alarme.
Nota:
Se necessário, o valor deste novo alarme pode ser lido em uma descrição mais recente da Control Unit.

Remedy: - Substituir o Firmware do módulo de potência por um de versão mais antiga (r0128).
- Atualizar o Firmware da Control Unit (r0018).

231100 <location>Encoder 1: Distância da marca zero com erro

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: ENCODER (NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)

Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS

Cause: A distância medida da marca zero não corresponde à distância da marca zero parametrizada.
Para os encoders codificados por distância, a distância da marca zero é determinada a cada duas marcas zero. Como resultado temos que a falta de uma marca zero que está em função da formação aos pares não pode gerar nenhuma falha e também não tem nenhum efeito sobre o sistema.
A distância para monitoração da distância da marca zero é configurada no p0425 (encoder rotativo) ou p0424 (encoder linear).
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Última distância medida de marca zero em incrementos (4 incrementos = 1 pulso/traço de encoder).
O sinal indica o sentido de deslocamento ao determinar a distância da marca zero.
See also: p0491

Remedy: - Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMC.
- Verificar as conexões dos plugs.
- Verificar o tipo de encoder (encoder com marcas zero equidistantes).
- Adaptar o parâmetro para a distância entre marcas zero (p0424, p0425).
- Se a mensagem de saída acima do limite de velocidade, reduzir o tempo do filtro se necessário (p0438).
- Substituir encoder ou cabo do encoder.

231101 <location>Encoder 1: Marca zero falhou

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: ENCODER (NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)

Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS

Cause: A distância da marca zero parametrizada pelo fator 1.5 foi ultrapassada.
A distância para monitoração da distância da marca zero é configurada no p0425 (encoder rotativo) ou p0424 (encoder linear).
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Número de incrementos após o POWER ON ou desde a última marca zero determinada (4 incrementos = 1 pulso/traço de encoder).
See also: p0491

Remedy: - Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMC.
- Verificar as conexões.
- Verificar o tipo de encoder (encoder com marcas zero equidistantes).
- Adaptar o parâmetro para a distância entre marcas zero (p0424, p0425).
- Se a mensagem de saída acima do limite de velocidade, reduzir o tempo do filtro se necessário (p0438).
- Quando p0437.1 é ativo, verificar p4686.
- Substituir encoder ou cabo do encoder.

231103 <location>Encoder 1: Erro de amplitude trilha R

Message value: R track: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: NENHUM

Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Hla: ENCODER (NENHUM)

Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS

Cause: A amplitude do sinal de marca zero (pista R) no encoder 1 não está na faixa de tolerância.

O erro pode ser desencadeado através do excesso do nível de tensão unipolar (RP/RN) ou através do valor abaixo da amplitude diferencial mínima.

Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):

yyyyxxxx hex: yyyy = 0, xxxx = Nível de sinal da pista R (16 Bit com sinal)

Os limites de disparo do nível de sinal unipolar do encoder estão na faixa < 1400 mV e > 3500 mV.

O limite de disparo para o nível de sinal diferencial do encoder está na faixa < -1600 mV.

Um nível de sinal de 500 mV de valor de pico corresponde ao valor numérico de 5333 hex = 21299 dec.

Nota:

O valor analógico da falha de amplitude não é medido ao mesmo tempo que a ocorrência da falha do hardware do Sensor Module.

O valor de falha pode ser representado entre -32768 ... 32767 ... 32767 dec (-770 ... 770 mV).

A interpretação do nível de sinal somente é realizada se as seguintes condições estiverem preenchidas:

- Propriedades de Sensor Module disponíveis (r0459.31 = 1).
- Monitoramento ativado (p0437.31 = 1).

See also: p0491

Remedy: - verifique a faixa de velocidade; as características de frequência (características de amplitude) do equipamento de medição não podem ser suficientes para a faixa de velocidade.
- verifique se o cabo do encoder e a proteção estão fixados de acordo com o EMC.
- verifique a conexão e contatos do cabo do encoder.
- verifique o tipo de encoder (encoder com marca zero).
- verifique se a marca zero está conectada e o cabo de sinal RP e RN estão conectados corretamente.
- substitua o cabo do encoder.
- se o risco de codificação está sujo ou iluminação antiga, substitua o encoder.

231110 <location>Encoder 1: Comunicação serial interrompida

Message value: Causa da Falha: %1 bin

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: NENHUM

Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Hla: ENCODER (NENHUM)

Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS

Cause: A transmissão do protocolo de comunicação serial entre o encoder e o módulo de avaliação está com falha.
Valor de falha (r0949, interpretar como binário):
Bit 0: Bit de alarme no protocolo de posição.
Bit 1: Nível de repouso incorreto no cabo de dados.
Bit 2: O encoder não responde (não retorna nenhum bit de partida dentro de 50 ms).
Bit 3: Erro de CRC: A soma de verificação no protocolo do encoder não é compatível com os dados.
Bit 4: Confirmação de encoder com falha: O encoder interpretou o pedido incorretamente ou ele não pode executá-lo.
Bit 5: Erro interno no driver serial: Foi solicitado um comando Mode inadmissível.
Bit 6: Timeout na leitura cíclica.
Bit 7: Timeout na comunicação de registro.
Bit 8: O protocolo é muito extenso (p. ex. > 64 Bit).
Bit 9: Estouro do buffer de recepção.
Bit 10: Erro de Frame na leitura em duplicidade.
Bit 11: Erro de paridade.
Bit 12: Erro de nível de sinais do cabo de dados durante o tempo monoflop.
Bit 13: Cabo de dados com falha.
Bit 14: Erro na comunicação de registro.
Bit 15: Erro de comunicação interno.
Nota:
Em um encoder EnDat 2.2 o significado do valor de falha encontra-se descrito no F3x135 (x = 1, 2, 3).

Remedy: Para valor de falha, bit 0 = 1:
- Defeito de encoder F31111 pode fornecer detalhes adicionais.

Para valor de falha, bit 1 = 1:
- Tipo de encoder incorreto / substitua o encoder ou cabo do encoder.

Para valor de falha, bit 2 = 1:
- Tipo de encoder incorreto / substitua o encoder ou cabo do encoder.

Para o valor de falha, bit 3 = 1:
- EMC / conecte a proteção do cabo, substitua o encoder ou cabo do encoder.

Para valor de falha, bit 4 = 1:
- EMC / conecte a proteção do cabo, substitua o encoder ou cabo do encoder, substitua o Sensor Module.

Para valor de falha, bit 5 = 1:
- EMC / conecte a proteção do cabo, substitua o encoder ou cabo do encoder, substitua o Sensor Module.

Para valor de falha, bit 6 = 1:
- Atualize o firmware do Sensor Module.

Para valor de falha, bit 7 = 1:
- Tipo de encoder incorreto / substitua o encoder ou cabo de encoder.

Para valor de falha, bit 8 = 1:
- Verifique a parametrização (p0429.2).

Para valor de falha, bit 9 = 1:
- EMC / conecte a proteção do cabo, substitua o encoder ou cabo do encoder, substitua o Sensor Module.

Para valor de falha, bit 10 = 1:
- Verifique a parametrização (p0429.2, p0449).

Para valor de falha, bit 11 = 1:
- Verifique a parametrização (p0436).

Para valor de falha, bit 12 = 1:
- Verifique a parametrização (p0429.6).

Para valor de falha, bit 13 = 1:
- Verifique os dados de linha.

Para o valor de falha, bit 14 = 1:
- Tipo de encoder incorreto / substitua o encoder ou cabo de encoder.

231111 <location>Encoder 1: Erro interno de encoder absoluto

Message value: Causa de falha: %1 bin, informações adicionais: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: NENHUM
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS

Cause: A palavra de falha do encoder absoluto forneceu bits de falhas definidos.
Falha (r0949, representante binário):
yyyyxxxx hex: yyyy = informação complementar, xxxx = causa de falha
yyyy = 0:
Bit 0: Falha no sistema de iluminação.
Bit 1: Amplitude de sinal muito baixa.
Bit 2: Valor de posição incorreto.
Bit 3: Condição de sobretensão de alimentação de energia de encoder.
Bit 4: Condição de subtensão de alimentação de energia de encoder.
Bit 5: Condição de sobrecorrente de alimentação de energia de encoder.
Bit 6: A bateria precisa ser trocada.
yyyy = 1:
Bit 0: Sinal de amplitude fora da faixa de controle.
Bit 1: Erro na interface de multivoltas
Bit 2: Erro de dados internos (giro simples/multigiros sem etapas únicas).
Bit 3: Erro de interface EEPROM.
Bit 4: Erro de conversão SAR.
Bit 5: Falha para a transferência de dados de registro.
Bit 6: Erro interno identificado no pin de erro (nErr).
Bit 7: Temperatura excedida está ou acima ou abaixo do limite.
See also: p0491

Remedy: Para yyyy = 0:
Para valor de falha, bit 0 = 1:
O encoder está com defeito. Substitua o encoder, aonde o encoder de motor tem conexão DRIVE-CLiQ direta: Substitua o motor.
Para valor de falha, bit 1 = 1:
O encoder está com defeito. Substitua o encoder, aonde encoder de motor tem conexão DRIVE-CLiQ direta: Substitua o motor.
Para valor de falha, bit 2 = 1:
O encoder está com defeito. Substitua o encoder, aonde o encoder de motor tem conexão DRIVE-CLiQ direta: Substitua o motor.
Para valor de falha, bit 3 = 1:
Falha na tensão de alimentação de 5 V.
Ao utilizar um SMC: Verifique o cabo de encaixe entre o encoder e o SMC ou substitua o SMC.
Ao utilizar um encoder de motor com conexão DRIVE-CLiQ direta: Substitua o motor.
Para valor de falha, bit 4 = 1:
Falha na tensão de alimentação de 5 V.
Ao utilizar um SMC: Verifique o cabo de encaixe entre o encoder e o SMC ou substitua o SMC.
Ao utilizar um motor com DRIVE-CLiQ: Substitui o motor.
Para valor de falha, bit 5 = 1:
O encoder está com defeito. Substitua o encoder, aonde encoder de motor tem conexão DRIVE-CLiQ direta: Substitua o motor.
Para valor de falha, bit 6 = 1:
É necessário trocar a bateria (somente para encoders com compensação de bateria).
Para yyyy = 1:
Encoder está com defeito. Substitua-o.

231112 <location>Encoder 1: Erro de bit de ajuste no protocolo serial

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: NENHUM
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS

Cause: O encoder enviou um bit de ajuste errado através do protocolo serial.
Identificação de falha (r0949, valor em binário):
Bit 0: Bit de falha no protocolo de posição.

Remedy: Para a Identificação de falha, bit 0 = 1:
Em caso de um encoder EnDat, F31111 pode fornecer mais detalhes.

231115 <location>Encoder 1: Erro de amplitude da pista A ou B (A^2 + B^2)

Message value: A track: %1, B-track: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: NENHUM
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS

Cause: A amplitude (raiz de A^2 + B^2) para encoder 1 excedeu a tolerância permitida.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Nível do sinal, faixa B (sinal com 16 bits).
xxxx = Nível do sinal, faixa A (sinal com 16 bits).
O nível do sinal nominal do encoder deve estar na faixa de 375 mV to 600 mV (500 mV -25 % / +20 %).
Os limites de ativação são < 170 mV (observe a freqüência de resposta do encoder) e > 750 mV.
Um nível de sinal de 500mV de valor de pico corresponde a um valor numérico de 5333 hex = 21299 dec.
Nota de módulos de sensores para resolvers (ex.: SMC10 10):
O nível de sinal nominal de 2900 mV (2.0 Vrms). Os limites de resposta são < 1070 mV e > 3582 mV.
Um nível de sinal de amplitude 2900 mV corresponde ao valor numérico de 6666 hex = 26214 dec.
Nota:
O valor analógico da amplitude de erro não são medidos junto com a falha de saída de hardware para o Sensor Module.
See also: p0491

Remedy: - Verificar que os cabos do encoder e blindagem estão conectados no EMC correto.
- Verificar a conexão dos plugs.
- Substituir o encoder e o cabo do encoder.
- Verificar o Sensor Module (ex.: contatos).
- O seguinte se aplica ao sistema de medição sem sistema de suporte particular: Ajustar a cabeça de escaneamento e verificar o sistema de suporte da medição de rotação.
- Para sistema de medição com sistema de suporte deles: Assegurar que o encoder não esta submetido a alguma força axial.
O seguinte se aplica para o sistema de medição com seus próprios sistemas de rolamento:
- assegure que o invólucro do encoder não esteja sujeito a nenhuma força axial.

231116 <location>Encoder 1: Erro de amplitude, monitoração da pista A + B

Message value: A track: %1, B-track: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: NENHUM
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: A amplitude dos sinais de encoder retificados A e B e a amplitude de origem de A^2 + B^2 para encoder 1 não estão na tolerância de largura de banda.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Nível do sinal, faixa B (com sinal 16 bits).
xxxx = Nível do sinal, faixa A (com sinal 16 bits).
Os níveis de sinal do encoder devem estar dentro da faixa de 375 mV até 600 mV (500 mV -25 % / +20 %).
Os limites de resposta são < 130 mV (observar a freqüência de resposta do encoder) e > 955 mV.
Um nível de sinal de 500 mV de valor de pico corresponde ao valor de pico 5333 hex = 21299 dec.
Nota:
Os valores analógicos de erro de amplitude não são medidos juntos com a falha de saída do hardware para os Sensor Modules.
See also: p0491

Remedy: - Verificar que os cabos do encoder e blindagem estão conectados no EMC correto.
- Verificar a conexão dos plugs.
- Substituir o encoder e o cabo do encoder.
- Verificar o Sensor Module (ex.: contatos).

231117 <location>Encoder 1: Inversão do sinal A/B/R com erro

Message value: Causa da Falha: %1 bin

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: NENHUM

Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Hla: ENCODER (NENHUM)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: No encoder de sinais retangulares (bipolar, double ended) o sinal A*, B* e R* não é invertido do sinal A, B e R.

Valor de falha (r0949, interpretar como binário):

Bit 0 ... 15: Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Bit 16: Falha na pista A.

Bit 17: Falha na pista B.

Bit 18: Falha na pista R.

Nota:

No SMC30 (apenas número de encomenda 6SL3055-0AA00-5CA0 e 6SL3055-0AA00-5CA1), CUA32, CU310 aplica-se o seguinte:

É utilizado um encoder de sinal retangular sem pista R e o monitoramento de pistas (p0405.2 = 1) está ativado.

See also: p0491

Remedy: - Verificar o encoder/cabo.

- O encoder fornece os sinais e com eles sinais invertidos?

Nota:

No SMC30 (apenas número de encomenda 6SL3055-0AA00-5CA0 e 6SL3055-0AA00-5CA1) aplica-se o seguinte:

- Verificar o ajuste do p0405 (p0405.2 = 1 somente é possível se o encoder estiver conectado no X520).

Em um encoder de sinal retangular sem pista R devem ser preparadas as seguintes pontes no X520 (SMC30) ou no X23 (CUA32, CU310):

- Pin 10 (sinal de referência R) <--> Pin 7 (alimentação do encoder, massa)
- Pin 11 (sinal de referência R invertido) <--> Pin 4 (alimentação do encoder)

231118 <location>Encoder 1: Diferença de velocidade fora da tolerância

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: NENHUM

Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Hla: ENCODER (NENHUM)

Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS

Cause: Para um encoder HTL/TTL a diferença de rotação em vários ciclos de amostragem excedeu o valor indicado em p0492.

A troca do valor atual de velocidade média - se aplicado - esta monitorada no atual controle de tempo de amostra.

O encoder 1 é utilizado como encoder de motor e como reação ao erro ele pode ativar a mudança para o modo sem encoder.

Identificação de falha (r0949, valor em decimal):

Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

See also: p0491, p0492

Remedy: - Verificar o cabo de alimentação do velocímetro quando a interrupções.

- Verificar o aterramento da blindagem do velocímetro.
- Se necessário, aumentar a diferença máxima por ciclo de amostragem (p0492).

231120 <location>Encoder 1: Falta tensão de alimentação

Message value: Causa da Falha: %1 bin

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: NENHUM
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS

Cause: Foi detectada uma falha na tensão de alimentação para o encoder 1.
Falha (r0949, representante binário):
Bit 0: Subtensão no cabo Sense.
Bit 1: Sobrecorrente na alimentação do encoder.
Bit 2: A sobrecorrente na alimentação do encoder no cabo de excitação de Resolver negativa.
Bit 3: A sobrecorrente na alimentação do encoder no cabo de excitação de Resolver positiva.
Bit 4: A alimentação de energia 24V pelo Power Module (PM) está sobrecarregado.
Bit 5: Sobrecorrente na conexão EnDat do conversor.
Bit 6: Subcorrente na conexão EnDat do conversor.
Bit 7: Falha de hardware na conexão EnDat do conversor+
Nota:
Uma troca acidental dos cabos de encoder 6FX2002-2EQ00-.... e 6FX2002-2CH00-.... pode danificar o encoder, pois os pinos (pins) da tensão operacional estarão invertidos.
See also: p0491

Remedy: Para o valor de falha, bit 0 = 1:
- O cabo de encoder está conectado corretamente?
- verifique as conexões de encaixe do cabo do encoder.
- SMC30: verifique a parametrização (p0404.22).

Para o valor de falha, bit 1 = 1:
- O cabo de encoder está conectado corretamente?
- substitua o encoder ou o cabo do encoder.

Para valor de falha, bit2 = 1:
- Cabos do encoder conectados corretamente?
- Substitua o encoder ou os cabos do encoder

Para valor de falha, bit3 = 1:
- Cabos do encoder conectados corretamente?
- Substitua o encoder ou os cabos do encoder

Para valor de falha, bit 5 = 1:
- A unidade de medição está conectada corretamente ao conversor?
- Substitua a unidade de medição ou o cabo à unidade de medição.

Para o valor de falha, bit 6, 7 = 1:
- Substitua o conversor EnDat 2.2 com defeito.

231121 <location>Encoder 1: Posição aproximada incorreta

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: NENHUM
Servo: ENCODER (NENHUM)
Vector: ENCODER (NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS

Cause: Durante a determinação do valor atual foi detectado um erro no módulo.
Por causa deste erro deve-se admitir que a determinação de valor atual fornece uma posição aproximada incorreta.
See also: p0491

Remedy: Substituir o motor com DRIVE-CLiQ ou o respectivo Sensor Module.

231122 <location>Encoder 1: Falha de tensão na alimentação interna

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: NENHUM
Servo: ENCODER
Vector: ENCODER
Hla: ENCODER

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Falha na tensão referência interna de tensão da ASICs para encoder 1.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
1: Referência de erro de tensão.
2: Subtensão interna.
3: Sobretensão interna.

Remedy: Substituir o motor com DRIVE-CLiQ ou o respectivo Sensor Module.

231123 <location>Encoder 1: Nível do sinal unipolar A/B fora de tolerância

Message value: Causa da Falha: %1 bin

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: NENHUM
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS

Cause: O nível unipolar (AP/AN ou BP/BN) para encoder 1 esta fora da tolerância permitida.
Identificação de falha (r0949, representação binária):
Bit 0 = 1: Um dos dois AP ou AN fora da tolerância.
Bit 16 = 1: Um dos dois BP ou BN fora da tolerância.
O nível de sinal unipolar nominal do encoder deve estar na faixa 2500 mV +/- 500 mV.
Os limites de resposta são < 1700 mV e > 3300 mV.
Nota:
O nível do sinalnão é avaliado a menos que as condições seguintes sejam satisfeitas:
- Propriedades disponíveis do Sensor Module (r0459.31 = 1).
- Monitoramento ativo (p0437.31 = 1).
See also: p0491

Remedy: Garantir que os cabos do encoder e a blindagem estão instalados em um EMC - módulo compatível.
- Verificar as conexões e contatos do cabo do encoder.
- Verificar o curto- circuito de um cabo de sinal com massa ou tensão de operação.
- Substituir o cabo do encoder.

231125 <location>Encoder 1: Erro de amplitude sobrecontrolado na trilha A ou B

Message value: A track: %1, B-track: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: NENHUM
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS

Cause: A amplitude da faixa A ou B para encoder 1 excedeu a tolerância de banda permitida.
Valor de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Nível do sinal, faixa B (sinal com 16 bits).
xxxx = Nível do sinal, faixa A (sinal com 16 bits).
O nível do sinal nominal do encoder deve estar na faixa 375 mV to 600 mV (500 mV -25/+20 %).
O limite de resposta é > 750 mV. Esta falha também ocorre se o conversor A/D super-controlado.
Um nível de sinal de 500 mV de valor de pico corresponde ao valor numérico de 5333 hex = 21299 dec.
Nota para Sensors Modules para Resolvers (ex.: SMC10):
Como nominal os níveis de sinal estão em 2900 mV (2.0 Veff). O limite de ativação está em > 3582 mV.
Um nível de sinal de amplitude 2900 mV corresponde ao valor numérico de 6666 hex = 26214 dec.
Nota:
Os valores analógicos de erro de amplitude não são medidos ao mesmo tempo com a saída da falha de hardware para Sensor Module.
See also: p0491

Remedy: - Confira os cabos do encoder e a blindagem de acordo com EMC.
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder

231126 <location>Encoder 1: Amplitude AB muito elevada

Message value: Amplitude: %1, ângulo: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: NENHUM
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS

Cause: A amplitude (raiz de A^2 + B^2 ou |A| + |B|) para encoder 1 excedeu a tolerância permitida.
Falha (r0949, representante hexadecimall):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Ângulo
xxxx = Amplitude, ou seja, raiz de A^2 + B^2 (sem sinal 16 bits)
O nível do sinal nominal do encoder deve estar na faixa 375 mV até 600 mV (500 mV -25/+20 %).
O limite de resposta para (|A| + |B|) é > 1120 mV ou a raiz de (A^2 + B^2) > 955 mV.
Um nível de sinal de 500 mV de valor de pico corresponde ao valor numérico de 299A hex = 10650 dec.
O ângulo 0 ... FFFF hex corresponde a 0 ... 360 graus na melhor posição. Zero grau está presente no zero negativo do crossover da faixa B.
Nota:
Os valores analógicos de erro de amplitude não são medidos juntos com a falha de saída de hardware para o Sensor Module.
See also: p0491

Remedy: - Confira os cabos do encoder e a blindagem de acordo com EMC.
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder

231129 <location>Encoder 1: A diferença de posição do sensor Hall/pista C/D e pista A/B é muito grande

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: NENHUM

Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Hla: ENCODER (NENHUM)

Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS

Cause: O erro da pista C/D é maior que +/-15 ° mecânicos ou +/-60 ° elétricos ou o erro nos sinais Hall é maior do que +/-60 ° elétricos.

Um período da pista C/D corresponde a 360 ° mecânicos.

Um período de sinais Hall corresponde a 360 ° elétricos.

A monitoração é ativada, por exemplo, quando sensores Hall foram conectados com sentido de giro incorreto para substituir a pista C/D ou quando eles fornecem valores muito imprecisos.

Esta falha não é mais ativada após a sincronização fina dada por uma marca de referência ou 2 marcas de referências em encoders codificados por distância, apenas o alarme A31429.

Valor de falha (r0949, valor em decimal):

Para pista C/D vale o seguinte:

Desvio medido como ângulo mecânico (16 Bit com sinal, 182 dec corresponde a 1 °).

Para sinais Hall vale o seguinte:

Desvio medido como ângulo elétrico (16 Bit com sinal, 182 dec corresponde a 1 °).

See also: p0491

Remedy: - Pista C ou D não está conectada.

- Corrigir o sentido de giro do eventual sensor Hall de reposição da pista C/D.
- Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar o ajuste do sensor Hall.

231130 <location>Encoder 1: A marca zero e a posição da sincronização aproximada estão incorretas

Message value: Desvio do ângulo elétrico: %1, ângulo mecânico: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: NENHUM

Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)

Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)

Hla: ENCODER (NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)

Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS

Cause: A marca zero foi determinada fora da faixa permitida após a inicialização da posição polar com a pista C/D, sinais Hall ou identificação de posição polar. Para encoders codificados por distância a verificação é realizada após ultrapassar 2 marcas zero. A sincronização fina não é executada.

Durante a inicialização através da pista C/D (p0404) é verificado se a marca zero ocorre dentro de uma faixa angular de +/-18° mecânicos.

Durante a inicialização através de sensores Hall (p0404) ou identificação de posição polar (p1982) é verificado se a marca zero ocorre dentro de uma faixa angular de +/-60 ° elétricos.

Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):

yyyyxxxx hex

yyyy: Posição de marca zero mecânica detectada (aplicável somente na pista C/D).

xxxx: Desvio da marca zero da posição esperada como ângulo elétrico.

Escala: 32768 dec. = 180 °

See also: p0491

Remedy: - Verificar e, se necessário, corrigir p0431 (trigger via p1990 = 1 se necessário).
- Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMC.
- Verificar as conexões.
- Se o Hall sensor é utilizado como um equivalente para a trilha C/D, verificar a conexão.
- Verificar a conexão da trilha C ou D.
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.

231131 <location>Encoder 1: Desvio das posições incremental e absoluta é muito grande

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: NENHUM
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: ENCODER (NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)

Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS

Cause: Encoder absoluto:
Quando lendo ciclicamente a posição absoluta, uma diferença excessível na posição incremental foi detectada. A posição absoluta que foi kida foi rejeitada.
Valor de limite do tangenciamento:
- EnDat encoder: É fornecido para o encoder e é um minimo de 2 quadrantes (ex.: EQI 1325 > 2 quadrantes, EQN 1325 > 50 quadrantes).
- Outros encoders: 15 pulsos = 60 quadrantes.
Encoder incremental:
Quando o pulso zero é aprovado, um desvio na posição incremental foi detectada.
Para marca zero equidistante, as seguintes aplicações:
- A primeira marca zero do material aprova o ponto de referência para todas as verificações subseqüentes. As outras marcas zero deve ter n vezes a distância referida na primeira marca zero.
Para marcas zero de distância codificada, as seguintes aplicações:
- O primeiro par de marca zero habilita o ponto de referência para todo as verificações subseqüentes. O outro par da marca zero deve ter a distância esperada no primeiro par da marca zero.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Desvio em quadrantes (1 pulso = 4 quadrantes).
See also: p0491

Remedy: - Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMC.
- Verificar a conexão dos plugs.
- Substituir o encoder e o cabo do encoder.
- Verificar se o disco de codificação esta sujo ou tem campo magnético forte.
- Adaptar o parâmetro de distância entre a marca zero (p0425).
- Se a mensagem de saída velocidade acima do limite, reduzir o tempo do filtro se necessário (p0438).

231135 <location>Encoder 1: Falha ao determinar a posição

Message value: Causa da Falha: %1 bin

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: NENHUM
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS

Cause: O encoder fornece os bits de informação do estado pelos bits em um estado/falha interno.

Alguns desses bits fazem com que esta falha seja ativada. Outros bits são exibição dos estados. A palavra de estado/ falha é exibido no valor de falha.

Nota com relação à designação de bit:

A primeira designação é válida para os encoderes DRIVE-CLiQ, o segundo para encoderes EnDat 2.2.

Valor de falha (r0949, interpretar como binário):

Bit 0: F1 (exibe estado de Safety).

Bit 1: F2 (exibe estado de Safety).

Bit 2: Reservado (iluminação).

Bit 3: Reservado (amplitude do sinal).

Bit 4: Reservado (valor da posição).

Bit 5: Reservado (sobretensão).

Bit 6: Reservado (subtensão)/fornecimento de EnDat na falha de hardware (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 7: Reservado (sobrecorrente) retirada de encoder EnDat quando não está no estado estacionado (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 8: Reservado (bateria)/fornecimento EnDat de sobrecorrente (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 9: Reservado/fornecimento EnDat de sobrecorrente (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 11: Reservado/erro interno de comunicação (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 12: Reservado/erro interno de comunicação (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 13: Reservado/erro interno de comunicação (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 14: Reservado/erro interno de comunicação (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 15: Erro interno de comunicação (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 16: Iluminação (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 17: Amplitude do sinal (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 18: Posição Singleturn 1 (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 19: Sobretensão (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 20: Subtensão (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 21: Sobrecorrente (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 22: Temperatura excedida (--> F3x405, x = 1, 2, 3).

Bit 23: Posição Singleturn 2 (exibe estado de Safety).

Bit 24: Sistema Singleturn (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 25: Desligar Singleturn (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 26: Posição Multiturn 1 (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 27: Posição Multiturn 2 (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 28: Sistema Multiturn (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 29: Desligar Multiturn (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 30: Excesso/excesso de capacidade negativa multigiros (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 31: Bateria Multiturn (reservado).

Remedy: - determine a causa detalhada da falha utilizando o valor de aflha.

- substitua o encoder se necessário.

Nota:

Um encoder EnDat 2.2 pode ser removido e inserido no estado "Park".

Se um encoder EnDat 2.2 foi removido quando não estava no estado "Park", após a inserção do encoder, o POWER ON (desligar/ligar) é necessário para confirmar a falha.

231136 <location>Encoder 1: Erro ao determinar informações de multi-voltas

Message value: Causa da Falha: %1 bin

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: NENHUM
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS

Cause: O encoder fornece os bits de informação do estado pelos bits em um estado/falha interno.
Alguns desses bits fazem com que esta falha seja ativada. Outros bits são exibição dos estados. A palavra de estado/ falha é exibido no valor de falha.
Nota com relação à designação de bit:
A primeira designação é válida para os encoderes DRIVE-CLiQ, o segundo para encoderes EnDat 2.2.
Valor de falha (r0949, interpretar como binário):
Bit 0: F1 (exibe estado de Safety).
Bit 1: F2 (exibe estado de Safety).
Bit 2: Reservado (iluminação).
Bit 3: Reservado (amplitude do sinal).
Bit 4: Reservado (valor da posição).
Bit 5: Reservado (sobretensão).
Bit 6: Reservado (subtensão)/fornecimento de EnDat na falha de hardware (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
Bit 7: Reservado (sobrecorrente) retirada de encoder EnDat quando não está no estado estacionado (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
Bit 8: Reservado (bateria)/fornecimento EnDat de sobrecorrente (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
Bit 9: Reservado/fornecimento EnDat de sobrecorrente (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
Bit 11: Reservado/erro interno de comunicação (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
Bit 12: Reservado/erro interno de comunicação (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
Bit 13: Reservado/erro interno de comunicação (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
Bit 14: Reservado/erro interno de comunicação (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
Bit 15: Erro interno de comunicação (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
Bit 16: Iluminação (--> F3x135, x = 1, 2, 3).
Bit 17: Amplitude do sinal (--> F3x135, x = 1, 2, 3).
Bit 18: Posição Singleturn 1 (--> F3x135, x = 1, 2, 3).
Bit 19: Sobretensão (--> F3x135, x = 1, 2, 3).
Bit 20: Subtensão (--> F3x135, x = 1, 2, 3).
Bit 21: Sobrecorrente (--> F3x135, x = 1, 2, 3).
Bit 22: Temperatura excedida (--> F3x405, x = 1, 2, 3).
Bit 23: Posição Singleturn 2 (exibe estado de Safety).
Bit 24: Sistema Singleturn (--> F3x135, x = 1, 2, 3).
Bit 25: Desligar Singleturn (--> F3x135, x = 1, 2, 3).
Bit 26: Posição Multiturn 1 (--> F3x136, x = 1, 2, 3).
Bit 27: Posição Multiturn 2 (--> F3x136, x = 1, 2, 3).
Bit 28: Sistema Multiturn (--> F3x136, x = 1, 2, 3).
Bit 29: Desligar Multiturn (--> F3x136, x = 1, 2, 3).
Bit 30: Excesso/excesso de capacidade negativa multigiros (--> F3x136, x = 1, 2, 3).
Bit 31: Bateria Multiturn (reservado).

Remedy: - determine a causa detalhada da falha utilizando o valor de aflha.
- substitua o encoder se necessário.
Nota:
Um encoder EnDat 2.2 pode ser removido e inserido no estado "Park".
Se um encoder EnDat 2.2 foi removido quando não estava no estado "Park", após a inserção do encoder, o POWER ON (desligar/ligar) é necessário para confirmar a falha.

231137 <location>Encoder 1: Erro interno na determinação da posição

Message value: Causa da Falha: %1 bin

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: NENHUM
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS

Cause: No encoder DRIVE-CLiQ ocorreu um erro na determinação da posição.
Valor de falha (r0949, interpretar como binário):
yyxxxxxx hex: yy = Versão de encoder, xxxxxx = Codificação de bits da causa da falha
Para yy = 08 hex (Bit 27 = 1) aplica-se a seguinte definição de bits:
Bit 1: Monitoramento de sinais (sin/cos).
Bit 8: F1 (indicação de estado Safety) Erro de palavra de posição 1.
Bit 9: F2 (indicação de estado Safety) Erro de palavra de posição 2.
Bit 16: Monitoramento de LED iC-LG (Opto-ASIC).
Bit 17: Falha no multi-voltas.
Bit 23: Temperatura fora dos valores limite.
Nota:
Para uma versão de encoder que não foi descrita aqui, entre em contato com o fabricante do encoder para maiores detalhes sobre a codificação de bits.

Remedy: - determine a causa detalhada da falha utilizando o valor de falha.
- se necessário, substitua o encoder DRIVE-CLiQ.

231138 <location>Encoder 1: Erro interno ao determinar informações de multi-voltas

Message value: Causa da Falha: %1 bin

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: NENHUM
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS

Cause: No encoder DRIVE-CLiQ ocorreu um erro na determinação da posição.
Valor de falha (r0949, interpretar como binário):
yyxxxxxx hex: yy = Versão de encoder, xxxxxx = Codificação de bits da causa da falha
Para yy = 08 hex (Bit 27 = 1) aplica-se a seguinte definição de bits:
Bit 1: Monitoramento de sinais (sin/cos).
Bit 8: F1 (indicação de estado Safety) Erro de palavra de posição 1.
Bit 9: F2 (indicação de estado Safety) Erro de palavra de posição 2.
Bit 16: Monitoramento de LED iC-LG (Opto-ASIC).
Bit 17: Falha no multi-voltas.
Bit 23: Temperatura fora dos valores limite.
Nota:
Para uma versão de encoder que não foi descrita aqui, entre em contato com o fabricante do encoder para maiores detalhes sobre a codificação de bits.

Remedy: - determine a causa detalhada da falha utilizando o valor de falha.
- se necessário, substitua o encoder DRIVE-CLiQ.

231142 <location>Encoder 1: Falha de tensão da bateria

Message value: -

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: ENCODER (NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: O encoder utiliza uma bateria para o backup das informações de Multiturn em estado desligado. A tensão da bateria não é mais suficiente para continuar armazenando as informações do Multiturn.

Remedy: Substituir a bateria.

231150 <location>Encoder 1: Inicialização incorreta

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: NENHUM
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: ENCODER (NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)

Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS

Cause: Uma funcionalidade de encoder selecionada no p0404 opera com erro.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Funcionalidade danificada do encoder.
O layout dos Bits corresponde ao definido no p0404 (p. ex. definido Bit 5: Falha na pista C/D).
See also: p0404, p0491

Remedy: - Verificar o ajuste correto do p0404.
- Verificar o tipo de encoder utilizado (incremental/absoluto) e o cabo de encoder SMCxx.
- Eventualmente, observar as demais mensagens de erro que descrevem a falha em detalhes.

231151 <location>Encoder 1: Velocidade do encoder para inicialização AB muito elevado

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: NENHUM
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: ENCODER (NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)

Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS

Cause: A velocidade do encoder é muito alta durante e enquanto inicializa o sensor

Remedy: Reduza a velocidade do encoder adequadamente durante a inicialização.
Se necessário, desative a monitoração (p0437.29).
See also: p0437

231152 <location>Encoder 1: Frequência máxima de entrada excedida

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: ENCODER (NENHUM, OFF1, OFF2)
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: ENCODER (NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)

Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS

Cause: A frequência máxima de entrada da avaliação de encoder excedeu.
Falha (r0949, representação decimall):
Frequência atual de entrada em Hz.
See also: p0408

Remedy: - Reduza a velocidade.
- Utilize um encoder com um número de pulso menor (p0408).

231153 <location>Encoder 1: Identificação falhou

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Durante a identificação do encoder (em espera) com p0400=10100 ocorreu um erro.
O encoder conectado não pôde ser identificado.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Bit 0: Comprimento de dados incorreto
See also: p0400

Remedy: Configurar o encoder manualmente conforme folha de dados.

231160 <location>Encoder 1: Canal A do sensor analógico falhou

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: ENCODER (NENHUM)
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS

Cause: A tensão de entrada do sensor analógico está fora dos limites permitidos.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
1: Tensão de entrada fora da faixa de medição detectável.
2: Tensão de entrada fora da faixa de medição configurada (p4673).
3: O valor da tensão de entrada excedeu o limite da faixa (p4676).

Remedy: Para o valor de falha = 1:
- Verificar a tensão de saída do sensor analógico.
Para o valor de falha = 2:
- Verificar o ajuste da tensão por período de encoder (p4673).
Para o valor de falha = 3:
- Verificar e, se necessário, aumentar o valor ajustado para o limite de faixa (p4676).

231161 <location>Encoder 1: Canal B do sensor analógico falhou

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: ENCODER (NENHUM)
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS

Cause: A tensão de entrada do sensor analógico está fora dos limites permitidos.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
1: Tensão de entrada fora da faixa de medição detectável.
2: Tensão de entrada fora da faixa de medição configurada (p4675).
3: O valor da tensão de entrada excedeu o limite da faixa (p4676).

Remedy: Para o valor de falha = 1:
- Verificar a tensão de saída do sensor analógico.
Para o valor de falha = 2:
- Verificar o ajuste da tensão por período de encoder (p4675).
Para o valor de falha = 3:
- Verificar e, se necessário, aumentar o valor ajustado para o limite de faixa (p4676).

231163 <location>Encoder 1: O valor de posição do sensor analógico excede o valor limite

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: ENCODER (NENHUM)
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS

Cause: O valor de posição excedeu a faixa permitida de -0.5 ... +0.5.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
1: Valor de posição do sensor LVDT.
2: Valor de posição da característica do encoder.

Remedy: Para o valor de falha = 1:
- Verificar a relação de transmissão do LVDT (p4678).
- Verificar a conexão do sinal de referência na pista B.
Para o valor de falha = 2:
- Verificar os coeficientes da característica (p4663 ... p4666).

231400 <location>Encoder 1: Limite de alarme distância da marca zero com erro

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A distância medida da marca zero não corresponde à distância da marca zero parametrizada.
Para os encoders codificados por distância, a distância da marca zero é determinada a cada duas marcas zero. Como resultado temos que a falta de uma marca zero que está em função da formação aos pares não pode gerar nenhuma falha e também não tem nenhum efeito sobre o sistema.
A distância para monitoração da distância da marca zero é configurada no p0425 (encoder rotativo) ou p0424 (encoder linear).
Valor de advertência (r2124, representação decimal):
Última distância medida de marca zero em incrementos (4 incrementos = 1 pulso/traço de encoder).
O sinal indica o sentido de deslocamento ao determinar a distância da marca zero.

Remedy: - Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Verificar o tipo de encoder (encoder com marcas zero eqüidistantes).
- Adaptar os parâmetros para a distância da marca zero (p0424, p0425).
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.

231401 <location>Encoder 1: Limite de alarme marca zero falhou

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A distância da marca zero parametrizada pelo fator 1.5 foi ultrapassada.
A distância para monitoração da distância da marca zero é configurada no p0425 (encoder rotativo) ou p0424 (encoder linear).
Valor de advertência (r2124, representação decimal):
Número de incrementos após o POWER ON ou desde a última marca zero determinada (4 incrementos = 1 pulso/traço de encoder).

Remedy: - Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Verificar o tipo de encoder (encoder com marcas zero eqüidistantes).
- Adaptar os parâmetros para a distância da marca zero (p0425).
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.

231405 <location>Encoder 1: Temperatura no encoder avaliado inadmissível

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: ENCODER (NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: A avaliação do encoder para um motor com DRIVE-CLiQ detectou uma temperatura inadmissível .
O limite de falha está em 125 °C.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Temperatura de módulo medida em 0.1 °C.

Remedy: Reduzir a temperatura ambiente para a conexão DRIVE-CLiQ do motor.

231407 <location>Encoder 1: Limite de função alcançado

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O encoder alcançou uma de suas funções limites. Um serviço é recomendado.
Indicação de falha (r2124, representação decimal):
1: Sinal Incremental
3: Trilha absoluta
4: Código de conexão

Remedy: Executar serviço. Substituir o encoder se necessário.
Nota:
A reserva atual funcional de um encoder pode visualizada amostrada via r4651.
See also: p4650, r4651

231410 <location>Encoder 1: Comunicação serial

Message value: Causa da Falha: %1 bin

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: A transmissão do protocolo de comunicação serial entre o encoder e o módulo de avaliação está com falha.
Valor de advertência (r2124, representação binária):
Bit 0: Bit de alarme no protocolo de posicionamento.
Bit 1: Nível de repouso incorreto no cabo de dados.
Bit 2: O encoder não responde (não envia nenhum bit de partida dentro de 50 ms).
Bit 3: Erro CRC: O checksum no protocolo do encoder não corresponde aos dados.
Bit 4: Confirmação de encoder com falha: O encoder não interpretou o pedido corretamente ou ele não pode executá-lo.
Bit 5: Erro interno no drive serial: Foi solicitado um comando Mode inadmissível.
Bit 6: Tempo esgotado na leitura cíclica.
Bit 8: Protocolo muito extenso (p. ex. > 64 Bit).
Bit 9: Estouro (excesso) do buffer de recepção.
Bit 10: Frameerror na leitura dupla.
Bit 11: Erro de paridade.
Bit 12: Nível de cabo de dados com erro durante o tempo monoflop.
Remedy: - Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Substituir o encoder.

231411 <location>Encoder 1: Alarme interno de sinais de encoder absoluto

Message value: Causa de falha: %1 bin, informações adicionais: %2
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: A palavra de falha do encoder absoluto contém bits de alarme definidos.
Alarme (r2124, representante binário):
yyyyxxxx hex: yyyy = informação complementar, xxxx = causa de falha
yyyy = 0:
Bit 0: Frequência excedida (velocidade muito alta).
Bit 1: Temperatura excedida.
Bit 2: Reserva de controle; a iluminação foi excedida.
Bit 3: Bateria descarregada.
Bit 4: Ponto de referência ultrapassado.
yyyy = 1:
Bit 0: Amplitude de sinal fora da faixa de controle.
Bit 1: Erro de interface de multigiros
Bit 2: Erro de dados interno (giro simples/multigiro sem etapas simples).
Bit 3: Erro de interface EEPROM.
Bit 4: Erro SAR_conversor
Bit 5: Falha na transferência de dados de registro.
Bit 6: Erro interno identificado como pino de erro (nErr).
Bit 7: Temperatura acima ou abaixo do limite.
See also: p0491
Remedy: Substituir o encoder.

231412 <location>Encoder 1: Erro de bit de ajuste no protocolo serial

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O encoder envia um valor de bit de erro através do protocolo serial.
Valor do alarme (r2124, valor em binário):
Bit 0: Bit de falha no protocolo de posição.
Bit 1: Bit de alarme no protocolo de posição.

Remedy:
- Executar um POWER ON (power off/on) para todos os componentes.
- Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMC.
- Verificar os plugs de conexão.
- Substituir o encoder.

231414 <location>Encoder 1: Erro de amplitude da pista C ou D (C^2 + D^2)

Message value: C track : %1, D track: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A amplitude (C^2 + D^2) da pista C ou D do encoder ou dos sinais Hall não está dentro da faixa de tolerância.
Valor do alarme (r2124, valor em hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Nível do sinal, faixa D (com sinal 16 bits).
xxxx = Nível do sinal, faixa C (com sinal 16 bits).
O nível do sinal nominal do encoder devem estar na faixa de 375 mV to 600 mV (500 mV -25/+20 %).
Os limites de resposta são < 230 mV (observe a resposta de freqüência no encoder) e > 750 mV.
Um nível de sinal de 500 mV de valor de pico corresponde ao valor numérico 5333 hex = 21299 dec.
Nota:
Quando a amplitude não está na faixa de tolerância, então ela não poderá ser utilizada para a inicialização da posição inicial.

Remedy:
- Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.
- Verificar o Sensor Module (p. ex. contatos).
- Verificar a caixa do sensor Hall.

231415 <location>Encoder 1: Alarme de amplitude da pista A ou B (A^2 + B^2)

Message value: Amplitude: %1, ângulo: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A amplitude (raiz de A^2 + B^2) para encoder 1 excedeu a tolerância permitida.
Valor do alarme (r2124, valor em hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Ângulo
xxxx = Amplitude, i.e. raiz de A^2 + B^2 (sem sinal 16 bits)
O nível do sinal nominal do encoder deve estar na faixa 375 mV to 600 mV (500 mV -25/+20 %).
O limite de resposta é < 230 mV (observe a resposta de freqüência do encoder).
Um nível de sinal de 500 mV de valor de pico corresponde ao valor numérico 299A hex = 10650 dec.
O ângulo 0 ... FFFF hex corresponde a 0 ... 360 graus na posição desejada. Zero graus é no negativo zero crossover da trilha B.
Nota para sensors modules para resolvers (ex.: SMC10):
O nível do sinal nominal é 2900 mV (2.0 Vrms). O limite de resposta é < 1414 mV (1.0 Vrms).
Um nível de sinal 2900 mV de valor de pico corresponde ao valor numérico de 3333 hex = 13107 dec.
Nota:
Os valores analógicos de erro de amplitude não são medidos juntos com a falha de saída de hardware para o Sensor Module.
See also: p0491

Remedy: - Verificar os limites de velocidade, características de freqüência (características de amplitude) no equipamento de medição não é suficiente para os limites de velocidade.
- Verificar que os cabos do encoder e blindagem estão conectados corretamente com o EMC.
- Verificar as conexões do plug.
- Substituir o encoder e o cabo do encoder.
- Verificar o Sensor Module (ex.: contatos).
- Se o disco codificado esta sujo ou iluminação ruim, substituir o encoder.

231418 <location>Encoder 1: Diferença de velocidade excedida para cada taxa de amostragem

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Para um encoder HTL/TTL a diferença de rotação entre dois ciclos de amostragem excedeu o valor indicado em p0492.
A troca do valor atual de velocidade média - se aplicado - é monitorada no controle atual de tempo de amostra.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
See also: p0492

Remedy: - Verificar o cabo de alimentação do velocímetro quando a interrupções.
- Verificar o aterramento da blindagem do velocímetro.
- Se necessário, aumentar o ajuste do p0492.

231419 <location>Encoder 1: A pista A ou B está fora da tolerância

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A correção de amplitude, fase ou Offset está no limite para a pista A ou B.
Correção do erro de amplitude: Amplitude B / amplitude A = 0.78 ... 1.27
Fase: <84 graus ou >96 graus
SMC20: Correção de Offset: +/-140 mV
SMC10: Correção de Offset: +/-650 mV
Valor de advertência (r2124, interpretar como hexadecimal):
xxxx1: Mínimo da correção de Offset da pista B
xxxx2: Máximo da correção de Offset da pista B
xxx1x: Mínimo da correção de Offset da pista A
xxx2x: Máximo da correção de Offset da pista A
xx1xx: Mínimo da correção de amplitude da pista B/A
xx2xx: Máximo da correção de amplitude da pista B/A
x1xxx: Mínimo da correção de erro de fases
x2xxx: Máximo da correção do erro de fases
1xxxx: Mínimo da correção cúbica
2xxxx: Máximo da correção cúbica
See also: p0491

Remedy: - Verificar as tolerâncias físicas de instalação para os encoders sem seus mancais (p. ex. encoder de engrenagem).
- Verificar as conexões de encaixe (também as resistências de transição).
- Verificar os sinais do encoder.
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.

231421 <location>Encoder 1: Posição aproximada incorreta

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Para sentir o valor atual, um erro foi detectado. Como um resultado deste erro, deve ser assumido que o valor atual fornece um posição incorreta do curso.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
3: A posição absoluta do protocolo serial e faixa A/B difere por grande medida um encoder de pulso. A posição absoluta deve ter esta posição zero nos quadrantes no qual ambas as trilhas são negativa. No caso de uma falha, a posição pode ser incorreta para um encoder de pulso.

Remedy: Para o valor de advertência = 3:
- Se necessário, entrar em contato com o fabricante de um encoder padrão com cabo.
- Associação das pistas para corrigir o valor de posição serial transmitido. Para isso as duas pistas devem ser conectadas de modo invertido no Sensor Modulo (inverter A com A* e B com B*) e controlar o Offset de ponto zero da posição em um dos encoders programáveis.

231422 <location>Encoder 1: Pulsos por revolução de encoder de onda quadrada fora da faixa de tolerância

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A distância medida da marca zero não corresponde com a distância parametrizada de marca zero.
Este alarme é acionado com uma correção PPR encoder ativo de onda quadrada e falha reparametrizada 31131 se o acumulador conter valores altos maiores que p4683 ou p4684.
A distância de marca zero para monitoramento de marca zero está configurado em p0425 (encoder rotativo).
Falha de alarme (r2124, representação decimal):
Pulsos diferenciais acumulados nos pulsos do encoder.
See also: p0491

Remedy: - Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Verificar o tipo de encoder (encoder com marcas zero eqüidistantes).
- Adaptar os parâmetros para a distância da marca zero (p0424, p0425).
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.

231429 <location>Encoder 1: A diferença de posição do sensor Hall/pista C/D e pista A/B é muito grande

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O erro da pista C/D é maior que +/-15 ° mecânicos ou +/-60 ° elétricos ou o erro nos sinais Hall é maior do que +/-60 ° elétricos.
Um período da pista C/D corresponde a 360 ° mecânicos.
Um período de sinais Hall corresponde a 360 ° elétricos.
A monitoração é ativada, por exemplo, quando sensores Hall foram conectados com sentido de giro incorreto para substituir a pista C/D ou quando eles fornecem valores muito imprecisos.
Valor de advertência (r2124, representação decimal):
Para pista C/D vale o seguinte:
Desvio medido como ângulo mecânico (16 Bit com sinal, 182 dec corresponde a 1 °).
Para sinais Hall vale o seguinte:
Desvio medido como ângulo elétrico (16 Bit com sinal, 182 dec corresponde a 1 °).
See also: p0491

Remedy: - Pista C ou D não está conectada.
- Corrigir o sentido de giro do eventual sensor Hall de reposição da pista C/D.
- Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar o ajuste do sensor Hall.

231431 <location>Encoder 1: Desvio das posições incremental e absoluta é muito grande

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Quando o pulso zero é aprovado, um desvio na posição incremental foi detectada.
Para marcas de zero equidistantes, aplica- se:
- A primeira marca zero ativa o ponto de referência para todas as verificações subsequentes. As outras marcas zero devem ter n vezes a distância de referência a primeira marca zero.
Para marcas zero de distância codificada, aplica- se:
- O primeiro par de marca zero ativa o ponto de referência para todas as verificações subsequentes. Os outros pares de marca zero devem ter distância especificada para o primeiro par de marca zero.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Desvio em quadrantes (1 pulso = 4 quadrantes).
See also: p0491

Remedy: - Verificar que os cabos do encoder estão conectados corretamente com a EMC.
- Verificar as conexões do plug.
- Substituir o encoder e o cabo do encoder.
- Remover qualquer sujeira do disco codificado ou campos magnéticos fortes.

231432 <location>Encoder 1: Adaptação de posição do rotor corrigida, desvio

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Na trilha A/B houve perda de pulsos ou então uma contagem excessiva destes. Uma correção destes pulsos está sendo executada neste momento.
Valor de advertência (r2124, representação decimal):
Último desvio medido da distância de marca zero em incrementos (4 incrementos = 1 traço de encoder).
O sinal indica o sentido de deslocamento ao determinar a distância da marca zero.

Remedy: - Verificar se os cabos dos encoders estão encaminhados em conformidade com o EMC.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.
- Controlar a freqüência limite do encoder.
- Adaptar os parâmetros para a distância da marca zero (p0424, p0425).

231442 <location>Encoder 1: Tensão da bateria, pré-aviso

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Em estado desligado o encoder utiliza uma bateria para o backup das informações de Multiturn (multi-voltas). Se a tensão da bateria baixar mais ainda, as informações do Multiturn não poderão mais ser armazenadas.

Remedy: Substituir a bateria.

231443 <location>Encoder 1: Nível de sinal unipolar C/D fora de especificação.

Message value: Causa da Falha: %1 bin

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O nível unipolar (CP/CN ou DP/DN) para encoder 1 esta fora da tolerância permitida.
Valor do alarme (r2124, valor em binário):
Bit 0 = 1: Um dos dois CP ou CN fora da tolerância.
Bit 16= 1: Um dos dois DP ou DN fora da tolerância.
O nível do sinal uniolar nominal do encoder deve ter limites de 2500 mV +/- 500 mV.
Os limites de resposta são < 1700 mV and > 3300 mV.
Nota:
O nível do sinal não será avaliado a menos que as seguintes condições sejam satisfeitas:
- Propriedades disponíveis do Sensor Module (r0459.31 = 1).
- Monitoramento ativo (p0437.31 = 1).
See also: p0491

Remedy: - Verificar que os cabos do encoder e blindagem estão de acordo com a EMC.
- Verificar as conexões do plug e contatos dos cabos do encoder.
- São as trilhas C/D conectadas corretamente (ter o sinal de linha CP e CN ou DP e DN sejam alternados)?
- Substituir o cabo do encoder.

231460 <location>Encoder 1: Canal A do sensor analógico falhou

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A tensão de entrada do sensor analógico é fora dos limites permissíveis.
Valor do alarme (r2124, representação decimal):
1: Tensão de entrada fora do alcance de detecção de medição.
2: Tensão de entrada fora do alcance de medição ajustada em p4673.
3: O valor absoluto de da tensão de entrada excedeu limite (p4676).

Remedy: Para indicação do valor de alarme = 1:
- Verifique a saída de tensão do sensor analógico.
Para indicação de valor do alarme = 2:
- Verificar a tensão da configuração para cada período de encoder (p4673).
Para indicação de valor de alarme = 3.
- Verifique o alcance do limite de configuração e aumento se necessário (p4676).

231461 <location>Encoder 1: Canal B do sensor analógico falhou

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A tensão de entrada do sensor analógico está fora do limite permissível.
Valor do alarme (r2124, representação decimal).
1: Tensão de entrada fora da faixa de medição detectável.
2: Tensão de entrada fora da faixa de medição ajustada em (p4675).
3: O valor absoluto da tensão de entrada excedeu a faixa de limite (p4676).

Remedy: Para indicação do valor de alarme = 1:
- Verifique a saída de tensão do sensor analógico.
Para indicação de valor do alarme = 2:
- Verificar a tensão da configuração para cada período de encoder (p4675).
Para indicação de valor de alarme = 3.
- Verifique o alcance do limite de configuração e aumento se necessário (p4676).

231462 <location>Encoder 1: Sensor analógico sem canal ativo.

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Canal A e B não ativada para o sensor analógico.

Remedy: - Canal ativo A e/ou canal B (p4670).
- Verifique a configuração do encoder (p0404.17).
See also: p4670

231463 <location>Encoder 1: O valor de posição do sensor analógico excede o valor limite

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O valor de posição excedeu a faixa permitida de -0.5 ... +0.5.
Valor de advertência (r2124, interpretar como decimal):
1: Valor de posição do sensor LVDT.
2: Valor de posição da característica do encoder.

Remedy: Para o valor de advertência = 1:
- Verificar a relação de transmissão do LVDT (p4678).
- Verificar a conexão do sinal de referência na pista B.
Para o valor de advertência = 2:
- Verificar os coeficientes da característica (p4663 ... p4666).

231470 <location>Encoder 1: Contaminação detectada.

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: No caso da interface alternativa do sistema de encoder no Sensor Module Cabinet 30 (SMC30), contaminação do encoder é sinalizado via o sinal 0 no terminal X521.7.

Remedy: - Verificar as conexões.
- Substitua o enconder ou o cabo do encoder.

231500 <location>Encoder 1: Acompanhamento de posição área de deslocamento excedida

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF1 (NENHUM, OFF2)
Servo: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Para um eixo linear configurado sem módulo de correção, acionamento/encoder o máximo possível do limite de movimento foi excedido. O valor mostrado será lido no p0412 e interpretado como o número de revoluções do motor.
Quando p0411.0 = 1, o máximo limite de movimento configurado para um eixo linear é definido para ser 64x (+/- 32x) o ajustado no p0421.
Quando p0411.3 = 1, o máximo limite de movimento configurado para um eixo linear é pré-definido (valor padrão) para o valor mais alto possível e igual +/-p0412/2 (arredondando na rotação inteira). O valor máximo possível depende do número de pulsos (p0408) e resolução fina (p0419).

Remedy: A falha deve ser eliminada da seguinte forma:
- Ativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 4).
- Resetar a posição do rastreamento de posição (p0411.2 = 1).
- Desativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 0).
Em seguida a falha deve ser quitada e executado um ajuste do encoder absoluto.

231501 <location>Encoder 1: Acompanhamento de posição, posição fora da janela de tolerância

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF1 (NENHUM, OFF2)
Servo: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: O acionamento/encoder foi movimentado desligado por um percurso acima do ajustado na janela de tolerância. A relação entre a mecânica e o encoder pode não coincidir mais.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Desvio em relação à última posição do encoder em incrementos do valor absoluto.
O sinal indica o sentido de deslocamento.
Nota:
O desvio encontrado também é indicado no r0477.
See also: p0413, r0477

Remedy: Resetar o rastreamento de posição da seguinte forma:
- Ativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 4).
- Resetar a posição do rastreamento de posição (p0411.2 = 1).
- Desativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 0).
Em seguida a falha deve ser quitada e, se necessário, ser executado um ajuste do encoder absoluto (p2507).
See also: p0010, p2507

231502 <location>Encoder 1: Encoder com transmissão de medição sem sinais válidos

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF1 (OFF2)
Servo: OFF1 (OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: O encoder com transmissão de medição não disponibiliza mais nenhum sinal válido.

Remedy: Deve-se providenciar que todos encoders instalados com transmissão de medição forneçam valores reais válidos durante a operação.

231503 <location>Encoder 1: O rastreamento de posição não permite ser resetado

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF1 (NENHUM, OFF2)
Servo: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: A varredura de posição para medição na redução não pode ser zerada.

Remedy: A falha deve ser eliminada da seguinte forma:
- Ativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 4).
- Resetar a posição do rastreamento de posição (p0411.2 = 1).
- Desativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 0).
Em seguida a falha deve ser quitada e executado um ajuste do encoder absoluto.

231700 <location>Encoder 1: Teste de efetividade não provê o valor esperado

Message value: Causa da Falha: %1 bin

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A palavra de falha do encoder DRIVE-CLiQ fornece os bits de falha que tem que ser ajustados.
Identificação de falha (r0949, valor em binário):
Bit x = 1: Teste efetivo x sem sucesso.

Remedy: Substituir o encoder.

231800 <location>Encoder 1: Mensagem coletiva

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF2 (NENHUM)
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Acknowledge: SEM

Cause: O encoder do motor detectou pelo menos um erro.
See also: p0491

Remedy: Realizar a avaliação das demais mensagens atualmente presentes.

231801 <location>Encoder 1 DRIVE-CLiQ: Falta sinal de vida

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF2 (NENHUM)
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu na Control Unit do encoder envolvido.
Causa de falha:
10 (=0A hex):
O bit de sinal de conexão no telegramaaa de recebimento não está ajustado.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro
See also: p0491

Remedy: - verifique se a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos estão de acordo com a EMC.
- substitua o respectivo componente.
See also: p9916

231802 <location>Encoder 1: Timeout

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF2 (NENHUM)
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Ocorreu um intervalo no encoder 1.
Falha (r0949, representação decimall):
yx hex: y = função envolvida (diagnóstico de falhas interno da Siemens), x = tempo envolvido
x = 9:
Timeout do intervalo rápido de tempo (ciclo de controlador de corrente).
x = A:
Timeout do intervalo médio de tempo.
x = C:
Timeout do intervalo lento de tempo.
yx = 3E7:
Timeout ao esperar pelo SYNO, (ex. um retorno inesperado para o modo acíclico).
See also: p0491

Remedy: Aumente o tempo de amostragem do controlador de corrente.
Nota:
Para um tempo de amostragem de controlador de corrente = 31.25 µs, utilize um SMx20 com número de ordem 6SL3055-0AA00-5xA3.

231804 <location>Encoder 1: Erro de checksum

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF2 (NENHUM)
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Acknowledge: POWER ON (IMEDIATAMENTE)

Cause: Um erro de checksum ocorreu quando lendo o programa da memória no Sensor Module.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyyyxxxx hex
yyyy: Área de memória envolvida.
xxxx: Diferença entre a checksum do POWER ON e a checksum atual.
See also: p0491

Remedy: - realize um POWER ON (desligar/ligar).
- atualize o firmware para a última versão (>= V2.6 HF3, >= V4.3 SP2, >= V4.4).
- verifique se a temperatura ambiente permitida é atendida para o componente.
- substitua o Sensor Module.

231805 <location>Encoder 1: Checksum EEPROM incorreto

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF2 (NENHUM)
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Dados internos de parâmetro estão corrompidos.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
01: Acesso EEPROM com erro.
02: Número de blocos no EEPROM muito alto.
See also: p0491

Remedy: Substituir módulo.

231806 <location>Encoder 1: Inicialização falhou

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF2 (NENHUM)
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS

Cause: A inicialização do encoder falhou.
Falha (r0949, representante hexadecimall):
Bit 0, 1: Inicialização do encoder com o motor em rotação falhou (desvio envolvendo posicionamento grosso e fino no pulso/4 do encoder).
Bit 2: Meia tensão encontrada para trilha A sem sucesso.
Bit 3: Meia tensão encontrada para trilha B sem sucesso.
Bit 4: Meia tensão encontrada para entrada de aceleração sem sucesso.
Bit 5: Meia tensão encontrada para pista de segurança A sem sucesso.
Bit 6: Meia tensão encontrada para pista de segurança B sem sucesso.
Bit 7: Meia tensão encontrada para pista C sem sucesso.
Bit 8: Meia tensão encontrada para pista D sem sucesso.
Bit 9: Meia tensão encontrada para pista R sem sucesso.
Bit 10: A diferença em meia tensão entre A e B é muito grande (> 0.5V).
Bit 11: A diferença em meia tensão entre C e D é muito grande (> 0.5V).
Bit 12: A diferença em meia tensão entre a segurança A e segurança B é muito grande (> 0.5V).
Bit 13: A diferença em meia tensão entre A e segurança B é muito grande (> 0.5V).
Bit 14: A diferença em meia tensão entre B e segurança A é muito grande (> 0.5V).
Bit 15: O desvio-padrão do cálculo de meia tensão é muito grande(> 0.3V).
Bit 16: Falha interna - falha na leitura do registro (CAFE).
Bit 17: Falha interna - falha na escrita do registro (CAFE).
Bit 18: Falha interna - Sem meia tensão disponível.
Bit 19: Erro interno - ADC erro de acesso.
Bit 20: Erro interno - nenhum zero cruzamento encontrado.
Bit 28: Erro na inicialização da unidade de medição EnDat 2.2.
Bit 29: Erro na leitura de dados da unidade de medição EnDat 2.2.
Bit 30: Checksum EEPROM da unidade de medição EnDat 2.2 incorreta.
Bit 31: Dados da unidade de medição EnDat 2.2 inconsistente.
Nota:
Bit 0, 1: Acima de 6SL3055-0AA00-5*A0
Bits 2 ... 20: 6SL3055-0AA00-5*A1 e mais alto.
See also: p0491

Remedy: Confirme falha.
No caso da falha não permitir sua confirmação:
Bit 2 ... 9: Verifique a alimentação da tensão do encoder.
Bit 2 ... 14: Verifique o cabo correspondente.
Bit 15 sem mais nenhum Bit: Verifique a pista R, verifique os ajustes no p0404.
Bit 28: Verifique o cabo entre o conversor EnDat 2.2 e a unidade de medição.
Bit 29 ... 31: Substitua a unidade de medição com defeito.

231811 <location>Encoder 1: Número de série de encoder alterado

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O número de série do encoder de um motor síncrono foi alterado. Alteração somente é verificada em encoders com número de série (p. ex. encoder EnDat) e motores integrados (p. ex. p0300 = 401) ou motores externos (p0300 = 2).
Causa 1:
- O encoder foi substituído.
Causa 2:
- Nova colocação em funcionamento de um motor externo, integrado ou linear.
Causa 3:
- Foi substituído o motor com encoder instalado e ajustado.
Causa 4:
- Foi executado uma atualização de Firmware para uma versão que executa um teste do número de série do encoder.
Nota:
Com o controle de posição fechado da malha, o número de série é aceito no início do ajuste (p2507 = 2).
Quando o encoder for ajustado (p2507 = 3), o número de série é verificado para mudanças e, se necessário, o ajuste é reiniciado (p2507 = 1).
Proceda como segue para ocultar o monitoramento de número de série:
- ajuste os seguintes números de série para o Conjunto de Dados Encoder correspondente: p0441= FF, p0442 = 0, p0443 = 0, p0444 = 0, p0445 = 0.
- parametrize F07414 como uma mensagem tipo N (p2118, p2119).
See also: p0491

Remedy: Para as causas 1, 2:
Executar o ajuste automático usando a rotina de identificação de posição do pólo. Reconhecer a falha. Iniciar a rotina de identificação de posição de pólo com p1990 = 1. Então verificar se a rotina de identificação de posição de pólo foi executada corretamente.
SERVO:
Se a técnica identificação de posição do pólo estiver selecionada em p1980, e se p0301 não contiver um tipo de motor ajustado de fábrica com o encoder, então o p1990 é ativado automaticamente.
ou
Ajuste através do p0431. Neste caso, o novo número de série é automaticamente incorporado.
ou
Realizar o ajuste mecânico do encoder. Incorporar o número de série com p0440 = 1.
Para as causas 3, 4:
Incorporar o novo número de série com p0440 = 1.

231812 <location>Encoder 1: Ciclo ou Timing RX / TX solicitado não é suportado

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Um ciclo ou Timing RX/TX solicitado pela Control Unit não será suportado.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
0: O ciclo de aplicação não é suportado.
1: O ciclo DRIVE-CLiQ não é suportado.
2: O intervalo entre os momentos RX e TX é muito pequeno.
3: O momento TX é muito adiantado.

Remedy: Executar o POWER ON para todos os componentes (desligar e ligar).

231813 <location>Encoder 1: Unidade lógica de hardware falhou

Message value: Causa da Falha: %1 bin

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: NENHUM
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS

Cause: A word de falha do encoder DRIVE-CLiQ fornece os bits de falha que devem ser configurados.
Identificação de falha (r0949, valor em binária):
Bit 0: ALU watchdog respondeu.
Bit 1: ALU detectou um erro no sinal de vida.

Remedy: Substituir o encoder.

231820 <location>Encoder 1 DRIVE-CLiQ: Telegrama com erro

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF2
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit para o encoder.
Causas da falha:
1 (= 01 hex):
Erro de checksum (Erro de CRC).
2 (= 02 hex):
O telegramaaa é menor do que o especificado em byte de extensão ou na lista de recepção.
3 (= 03 hex):
O telegramaaa é maior do que especificado em byte de extensão ou na lista de recepção.
4 (= 04 hex):
O comprimento do telegramaaa de recepção não corresponde com a lista de recepção.
5 (= 05 hex):
O tipo de telegramaaa de recepção não corresponde com a lista de recepção.
6 (= 06 hex):
O endereço do componente no telegramaaa e na lista de recepção não correspondem.
7 (= 07 hex):
É esperado um telegramaaa SYNC - mas o telegramaaa recebido não é um telegramaaa SYNC.
8 (= 08 hex):
Nenhum telegramaaa SYNC é esperado - mas o telegramaaa recebido é único
9 (= 09 hex):
O bit de erro no telegramaaa de recepção está habilitado.
16 (= 10 hex):
O telegramaaa de recepção está muito antecipado.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro
See also: p0491

Remedy: - execute POWER ON (ligar/desligar).
- verifique a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMC.
- verifique a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
See also: p9916

231835 <location>Encoder 1 DRIVE-CLiQ: Transmissão cíclica de dados com falha

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF2
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit para o encoder. Os nós não enviam nem recebem de modo sincronizado.
Causas da falha:
33 (= 21 hex):
O telegramaaa cíclico não foi recebido.
34 (= 22 hex):
Intervalo na lista de recepção de telegramaaa.
64 (= 40 hex):
Intervalo na lista de envio de telegramaaa.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro
See also: p0491

Remedy: - Executar POWER ON.
- Substituir o respectivo componente.
See also: p9916

231836 <location>Encoder 1 DRIVE-CLiQ: Erro de envio de dados DRIVE-CLiQ

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF2
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit para o encoder. Os dados não podem ser enviados.
Causas da falha:
65 (= 41 hex):
O tipo de telegramaaa não corresponde na lista de envio.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro
See also: p0491

Remedy: Executar POWER ON

231837 <location>Encoder 1 DRIVE-CLiQ: Componente danificado

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF2
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Falha encontrada no componente DRIVE-CLiQ envolvido. Falha de hardware não pode ser excluída.
Causa de falhas:
32 (= 20 hex):
Erro no cabeçalho do telegramaaa.
35 (= 23 hex):
Erro de recebimento. A memória de buffer do telegramaaa contém um erro.
66 (=42 hex):
Erro de envio: A memória do buffer de telegramaaa contém um erro.
67 (=43 hex):
Erro de envio: A memória de buffer de telegramaaa contém um erro.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro
See also: p0491

Remedy: - Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Se necessário, utilizar outro soquete DRIVE-CLiQ (p9904).
- Substituir o respectivo componente.

231840 <location>Encoder 1 DRIVE-CLiQ: erro abaixo do limiar sinalizado

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Ocorreu um erro DRIVE-CLiQ abaixo do limite do sinal.
Causa de falha:
1 (= 01 hex):
Erro de checksum (erro CRC).
2 (= 02 hex):
O telegrama é mais curto do que o especificado em comprimento de byte ou lista de recebimento.
3 (= 03 hex):
O telegrama é maior do que o especificado em comprimento de byte ou lista de recebimento.
4 (= 04 hex):
O comprimento do telegrama recebido não é compatível com o da lista de recebimento.
5 (= 05 hex):
O tipo de telegrama recebido não é compatível com o da lista de recebimento.
6 (= 06 hex):
O endereço do componente no telegrama e na lista de recebimento não correspondem.
7 (= 07 hex):
Um telegrama SYNC é esperado - mas o telegrama recebido não é um telegrama SYNC.
8 (= 08 hex):
Nenhum telegrama SYNC é esperado - mas o telegrama recebido é um.
9 (= 09 hex):
O bit de erro no telegrama recebido está ajustado.
10 (= 0A hex):
O sinal de conexão do bit no telegrama recebido não está ajustado.
11 (= 0B hex):
Erro de sincronização durante a alternância da transferência e cíclica dos dados.
16 (= 10 hex):
O telegrama recebido está adiantado.
32 (= 20 hex):
Erro no cabeçalho do telegrama.
33 (= 21 hex):
O telegrama cíclico não foi recebido.
34 (= 22 hex):
Intervalo na lista de recebimento do telegrama.
35 (= 23 hex):
Erro de recebimento: A memória do buffer do telegrama contém um erro.
64 (= 40 hex):
Intervalo na lista de envio de telegramas.
65 (= 41 hex):
O tipo de telegrama não é compatível com a lista de enviados.
66 (= 42 hex):
Erro de envio: A memória do buffer do telegrama contém um erro.
67 (= 43 hex):
Erro de envio: A memória do buffer do telegrama contém um erro.
Nota com relação ao valor de mensagem:
A informação individual está codificada conforme segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa do erro

Remedy: - verifique o projeto de gabinete elétrico e o roteamento de cabo para a conformidade EMC
- verifique a fiação DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
See also: p9916

231845 <location>Encoder 1 DRIVE-CLiQ: Transmissão cíclica de dados com falha

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF2
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit para o encoder.
Causas da falha:
11 (= 0B hex):
Erro de sincronização durante a transferência cíclica de dados alternados.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro
See also: p0491

Remedy: Executar o POWER ON (desligar e ligar).
See also: p9916

231850 <location>Encoder 1: Avaliação do encoder erro interno de software

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF2 (NENHUM)
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Acknowledge: POWER ON

Cause: Erro interno de software ocorrido no Sensor Module do encoder 1.
Falha (r0949, representação decimall):
1: O intervalo de tempo em segundo plano está bloqueado.
2: O checksum pela memória de códigos não confere.
10000: A memória OEM do encoder EnDat contém dados que não podem ser interpretados.
11000 - 11499: Dado descritivo para EEPROM incorreto.
11500 - 11899: Dado de calibração para EEPROM incorreto.
11900 - 11999: Dado de configuração para EEPROM incorreto.
12000 - 12008: Falha de comunicação com o conversor AD.
16000: Erro no aplicação de inicialização do encoder DRIVE-CLiQ.
16001: Erro ALU na inicialização do encoder DRIVE-CLiQ.
16002: Erro na inicialização encoder DRIVE-CLiQ HISI / SISI.
16003: Erro na inicialização de segurança encoder DRIVE-CLiQ.
16004: Erro no sistema interno encoder DRIVE-CLiQ.
See also: p0491

Remedy: - Trocar o Sensor Module.
- Se necessário, atualizar o Firmware no Sensor Module.
- Contatar a Hotline.

231851 <location>Encoder 1 DRIVE-CLiQ (CU): Faltando sinal-de-vida

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Ocorreu erro na comunicação DRIVE-CLiQ do Sensor Module (encoder 1) envolvido a Control Unit.
O componente DRIVE-CLiQ não definiu o sinal de conexão para a Control Unit.
Causa de falha:
10 (= 0A hex):
O bit de sinal de conexão no telegramaaa de recebimento não é ajustado.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: - Atualize o firmware do componente envolvido.
- realize um POWER ON (desligar/ligar para o componente envolvido.

231860 <location>Encoder 1 DRIVE-CLiQ (CU): Erro de telegrama

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Ocorreu erro na comunicação DRIVE-CLiQ do Sensor Module (encoder 1) envolvido a Control Unit.
Causa de falha:
1 (= 01 hex):
Erro de checksum (Erro de CRC).
2 (= 02 hex):
O telegramaaa é menor do que o especificado em byte de extensão ou na lista de recepção.
3 (= 03 hex):
O telegramaaa é maior do que especificado em byte de extensão ou na lista de recepção.
4 (= 04 hex):
O comprimento do telegramaaa de recepção não corresponde com a lista de recepção.
5 (= 05 hex):
O tipo de telegramaaa de recepção não corresponde com a lista de recepção.
6 (= 06 hex):
O endereço da unidade de potência no telegramaaa e na lista de recepção não correspondem.
9 (= 09 hex):
O bit de erro no telegramaaa de recepção está habilitado.
16 (= 10 hex):
O telegramaaa de recepção está muito antecipado.
17 (= 11 hex):
Erro CRC e o telegramaaa de recebimento está muito adiantado.
18 (= 12 hex):
O telegramaaa é menor do que o especificado no byte de extensão ou na lista de recepção e o telegramaaa de recebimento está muito adiantado.
19 (= 13 hex):
O telegramaaa é maior do que o especificado no byte de extensão ou na lista de recepção e o telegramaaa de recebimento está muito adiantado.
20 (=14 hex):
O comprimento do telegramaaa de recebimento não corresponde com a lista de recepção e o telegramaaa de recebimento está muito adiantado.
21 (=15 hex):
O tipo de telegramaaa de recebimento não corresponde com a lista de recepção e o telegramaaa de recebimento está muito adiantado.
22 (=16 hex):
O endereço da unidade de potência no telegramaaa e na lista de recepção não corresponde e o telegramaaa de recebimento está muito adiantado.
25 (=19 hex):
O bit de erro no telegramaaa de recebimento é ajustado e o telegramaaa de recebimento está muito adiantado.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: - execute POWER ON (ligar/desligar).
- verifique a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMC.
- verifique a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
See also: p9915

231875 <location>Encoder 1 DRIVE-CLiQ (CU): Falha tensão alimentação

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF2
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Falha em uma comunicação DRIVE-CLiQ no componente DRIVE-CLiQ envolvido aos sinais da Control Unit que fornece tensão.
Causa de falha:
9 (= 09 hex):
A tensão da alimentação de energia para o componentes falhou.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: - realize um POWER ON (desligar/ligar).
- verifique a fiação de tensão de alimentação de energia para o componente DRIVE-CLiQ (cabo rompidos, contatos, ...).
- verifique o dimensionamento de alimentação de energia para o componente DRIVE-CLiQ.

231885 <location>Encoder 1 DRIVE-CLiQ (CU): Dados cíclicos transferem erro

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Ocorreu erro na comunicação DRIVE-CLiQ do Sensor Module (encoder 1) envolvido a Control Unit.
Os nós não enviam nem recebem de modo sincronizado.
Causa de falha:
26 (= 1A hex):
Bit de sinal de conexão no telegramaaa de recebimento não ajustado no telegramaaa de recebimento está muito adiantado.
33 (= 21 hex):
O telegramaaa cíclico não foi recebido.
34 (= 22 hex):
O intervalo na lista de recepção de telegramaaa.
64 (= 40 hex):
Intervalo na lista de envio de telegramaaa.
98(= 62 hex):
Erro na transição à operação cíclica.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: - Verificar a tensão de alimentação do respectivo componente.
- Executar POWER ON.
- Substituir o respectivo componente.
See also: p9915

231886 <location>Encoder 1 DRIVE-CLiQ (CU): Erro ao enviar dados DRIVE-CLiQ

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Ocorreu erro na comunicação DRIVE-CLiQ do Sensor Module (encoder 1) envolvido a Control Unit.
Não foi possível enviar os dados..
Causa de falha:
65 (= 41 hex):
O tipo de telegramaaa não corresponde com a lista de envio.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: - Executar POWER ON.
- Verificar se a versão de Firmware do encoder (r0148) é compatível com a versão de Firmware da Control Unit (r0018).

231887 <location>Encoder 1 DRIVE-CLiQ (CU): Falha no componente

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Encontrada falha no componente DRIVE-CLiQ envolvendo (Sensor Module para encoder 1). Falha de hardware não pode ser excluída.
Causa de falha:
32 (= 20 hex):
Erro no cabeçalho do telegramaaa.
35 (= 23 hex):
Erro de recebimento: A memória buffer do telegramaaa contém um erro.
66 (= 42 hex):
Erro de envio: A memória buffer do telegramaaa contém um erro.
67 (= 43 hex):
Erro de envio: A memória buffer do telegramaaa contém um erro.
96 (= 60 hex):
Resposta recebida com atraso durante tempo de execução da medição.
97 (= 61 hex):
Tempo para começar a trocar características dos dados muito longo.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: - Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Se necessário, utilizar outro soquete DRIVE-CLiQ (p9904).
- Substituir o respectivo componente.

231895 <location>Encoder 1 DRIVE-CLiQ (CU): Alternando dados cíclicos transferem erro

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Ocorreu erro na comunicação DRIVE-CLiQ do Sensor Module (encoder 1) envolvido a Control Unit.
Causa da falha:
11 (= 0B hex):
Erro na sincronização durante a transferência alternada de dados cíclicos.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: Executar POWER ON
See also: p9915

231896 <location>Encoder 1 DRIVE-CLiQ (CU): Propriedades de componente inconsistente

Message value: Número do componente: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)
Servo: OFF2 (ENCODER, IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)
Vector: OFF2 (ENCODER, IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)
Hla: OFF2 (ENCODER, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: As propriedades do componente DRIVE-CLiQ (Sensor Module para encoder 1) indicado pelo valor de falha alteraram-se de forma incompatível com a inicialização. Uma causa pode ser, por exemplo, a substituição de um cabo DRIVE-CLiQ ou um componente DRIVE-CLiQ.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Número do componente.

Remedy: - Executar POWER ON.
- Para uma substituição, utilizar os mesmos tipos de componentes e versões de Firmware, se possível.
- Ao substituir um cabo, somente utilizar cabos com o mesmo comprimento dos cabos originais ou o mais próximo possível (verifique o comprometimento com o comprimento máximo dos cabos).

231899 <location>Encoder 1: Falha desconhecida

Message value: Nova mensagem: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: ENCODER (NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: Uma falha ocorreu no Sensor Module para encoder 1, falha que não pode ser interpretada pelo firmware da Control Unit .
Isso pode ocorrer se o firmware deste componente é mais recente que o firmware da Control Unit.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Número da falha.
Nota:
Se necessário, a importância desta nova falha pode ser lida em uma descrição mais recente da Control Unit.
See also: p0491

Remedy: - Substituir o Firmware do Sensor Module por um de versão mais antiga (r0148).
- Atualizar o Firmware da Control Unit (r0018).

231902 <location>Encoder 1: Ocorreu um erro de SPI-Bus

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Erro na operação do bus SPI interno.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Remedy: - Trocar o Sensor Module.
- Se necessário, atualizar o Firmware no Sensor Module.
- Contatar a Hotline.

231903 <location>Encoder 1: Ocorreu um erro de I2C-BUS

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Erro na operação do bus I2C interno.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Remedy: - Trocar o Sensor Module.
- Se necessário, atualizar o Firmware no Sensor Module.
- Contatar a Hotline.

231905 <location>Encoder 1: Parametrização falha

Message value: Parametro: %1, informação suplementar: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: ENCODER (NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Um parâmetro do encoder 1 foi detectado como incorreto.
É possível que o tipo de encoder parametrizado não corresponda com o conectado.
O parâmetro afetado pode ser determinado da seguinte maneira:
- determine o número de parâmetro pelo valor de falha (r0949).
- determine o índice de parâmetro (p0187).
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
yyyyxxxx dec: yyyy = Informação adicional, xxxx = parâmetro
yyyy = 421:
Para um encoder EnDat/SSI, a posição absoluta no protocolo deve ser menor ou igual a 30 bits.
yyyy = 0:
Nenhuma informação disponível.
yyyy = 1:
O nível HTL (p0405.1 = 0) combinado com o monitoramento de pistas A/B <> -A/B (p0405.2 = 1) não é suportado neste componente.
yyyy = 2:
No p0400 foi especificado um código para um encoder identificado, mas não foi realizada nenhuma identificação. Inicie uma nova identificação de encoder.
yyyy = 3:
No p0400 foi especificado um código para um encoder identificado, mas não foi realizada nenhuma identificação. Selecione no p0400 um encoder da lista com um código < 10000.
yyyy = 4:
O encoder SSI (p0404.9 = 1) sem pista A/B não é suportado por este componente.
yyyy = 5:
No encoder SQW o valor no p4686 é maior do que o valor no p0425.
yyyy = 6:
O encoder DRIVE-CLiQ não pode ser empregado com esta versão de firmware.
yyyy = 7:
Para o encoder SQW a correção Xact1 (p0437.2) é permitida somente com marcas zero equidistantes.
yyyy = 8:
A largura de pares de pólos do motor não é suportada pela régua linear empregada.
yyyy = 9:
O comprimento da posição no protocolo EnDat pode ser de no máximo 32 bits.
yyyy = 10:
O encoder conectado não é suportado.
yyyy = 11:
O hardware não suporta o monitoramento de pista.
See also: p0491

Remedy: - Verificar se o tipo de encoder conectado está compatível com o encoder que foi parametrizado.
- Corrigir o parâmetro especificado para a identificação de falha (r0949) e p0187.
- Para o parâmetro número = 314:
- Verificar o número de par de pólos e relação de medição da engrenagem. O quociente do "número de par de pólos" dividido por "relação de medição da engrenagem" deve ser menor ou igual a 1000 ((r0313 * p0433) / p0432 <= 1000).

231912 <location>Encoder 1: Combinação de dispositivo não é permitida

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: ENCODER (NENHUM)
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS

Cause: A combinação de dispositivo selecionado não é suportada.
Falha (r0949, representação decimall):
1003:
A unidade de medição conectada não pode ser operada com o conversor EnDat 2.2. Por exemplo, a unidade de medição tem um número/resolução de pulso de 2^n.
1005:
O tipo de unidade de medição (incremental) não é suportado pelo conversor EnDat 2.2.
1006:
O tempo de duração máxima (31.25 µs) da transferência EnDat foi excedida.
2001:
A combinação de ajuste do ciclo de controlador de corrente, ciclo DP e o ciclo de Safety, não é suportado pelo conversor EnDat 2.2.
2002:
A resolução da unidade de medição linear não corresponde com a largura de par de polos do motor linear

Remedy: Para o valor de falha = 1003, 1005, 1006:
- Utilize uma unidade de medição permitida.
Para o valor de falha = 2001:
- Ajuste uma combinação de ciclo permitida (se necessário, utilize ajustes-padrão).
Para o valor de falha = 2002:
- Utilize uma unidade de medição com uma resolução baixa (p0422).

231915 <location>Encoder 1: Erro de configuração

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A configuração do encoder 1 está incorreta.
Valor de advertência (r2124, interpretar como decimal):
1:
A reparametrização entre falha/alarme não é permitida.
419:
Na resolução fina Gx_XIST2 configurada o encoder detectou um possível valor máximo absoluto e real de posição (r0483), o qual não pode mais ser representado em apenas 32 Bits.

Remedy: Para o valor de alarme = 1:
Não realize nenhuma reparametrização entre falha/alarme.
Para o valor de alarme = 419:
Reduza a resolução fina (p0419) ou desative o monitoramento (p0437.25), se a faixa de multigiros completa não for exigida.

231916 <location>Encoder 1: Falha de parametrização.

Message value: Parametro: %1, informação suplementar: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)
Vector: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: ENCODER (NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: O parâmetro do encoder 1 foi detectado como sendo incorreto.
É possível o tipo de encoder parametrizado não corresponde ao encoder conectado.
O parâmetro envolvido pode ser determinado como segue:
- Determinar o número do parâmetro usando o valor da falta (r0949).
- Determinar o parâmetro indexado (p0187).
Valor da falha (r0949, valor em decimal):
Número do parâmetro.
See also: p0491

Remedy: - Verificar se o tipo de encoder conectado esta compatível com o encoder que foi parametrizado.
- Corrigir o parâmetro especificado para a Identificação da falha (r0949) e p0187.

231916 <location>Encoder 1: Falha de parametrização.

Message value: Parametro: %1, informação suplementar: %2

Drive object: ENC, ENC_840

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: O parâmetro do encoder 1 foi detectada como sendo incorreta.
No caso do ENCODER drive object, o tipo de encoder selecionado (rotatório/linear) não corresponde ao módulo de função ajustado (r0108.12).
O parâmetro envolvido pode ser determinado como segue:
- determine o número do parâmetro usando o valor da falha (r0949).
- determine o índice do parâmetro (p0187).
Valor da falha (r0949, valor em decimal):
Número do parâmetro.
See also: p0491

Remedy: - Verifique se o tipo de encoder conectado corresponde ao encoder que foi parametrizado.
- Corrigir o parâmetro especificado pelo valor da falha (r0949) e p0187.
- Se um encoder linear foi selecionado no parâmetro p0400/p0404, o módulo de função "encoder linear" foi ativado (r0108.12 = 1)
- Se um encoder rotativo foi selecionado no parâmetro p0400/p0404, o módulo de função "encoder linear" não deve ser ativado (r0108.12 = 0).

231920 <location>Encoder 1: Falha do sensor de temperatura

Message value: Causa da falha: %1, número do canal: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Ocorreu um erro na avaliação do sensor de temperatura.
Causa de falha:
1 (= 01 hex):
Ruptura de fio ou sensor não conectado (KTY: R > 1630 Ohm).
2 (= 02 hex):
Resistência medida está muito baixa (PTC: R < 20 Ohm, KTY: R < 50 Ohm).
Valores adicionais:
Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro
See also: p0491

Remedy: - Verificar o cabo de encoder quanto tipo e conexão corretos.
- Verificar a ativação do sensor de temperatura no p0600 até p0603.
- Substituir o Sensor Module (defeito de hardware ou dados de calibração incorretos).

231930 <location>Encoder 1: Dados salvos pelo registrador de dados

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Para a função ativada "Data logger" [Registrador de Dados] (p0437.0 = 1) ocorreu uma falha com o Sensor Module. Este alarme indica que os dados de diagnóstico correspondentes à falha foram salvos no cartão de memória.
Os dados de diagnóstico são salvos nas seguintes pastas:
/USER/SINAMICS/DATA/SMTRC00.BIN
...
/USER/SINAMICS/DATA/SMTRC07.BIN
/USER/SINAMICS/DATA/SMTRCIDX.TXT
As seguintes informações são contidas no arquivo TXT:
- Exibição do último arquivo BIN gravado.
- Número das operações de gravação ainda possíveis (de 10000 descendentes).
Nota:
Somente a Siemens pode avaliar os arquivos BIN.

Remedy: Não necessário.
O alarme desaparece automaticamente.
O registrador de dados está pronto para registrar os próximos casos de falha.

231940 <location>Encoder 1: Tensão S1 incorreta de sensor de eixo

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A tensão do sensor analógico S1 está fora da faixa permitida.
Falha (r0949, representação decimall):
Nível de sinal do sensor S1.
Nota:
Um nível de sinal de 500 mV corresponde ao valor numérico de 500 dec.

Remedy: - Verificar a ferramenta de fixação.
- Verificar e, se necessário, corrigir a tolerância (p5040).
- Verificar e, se necessário, corrigir os limites (p5041).
- Verificar o sensor analógico S1 e as conexões.
See also: p5040, p5041

231950 <location>Encoder 1: Erro interno de software

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: ENCODER (OFF2)

Acknowledge: POWER ON

Cause: Ocorreu um erro de software interno.
Falha (r0949, representação decimall):
O valor de falha contém informações com relação à fonte de falha.
Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Remedy: - Se necessário, atualize o firmware no Sensor Module para a última versão.
- contate a linha direta.

231999 <location>Encoder 1: Alarme desconhecido

Message value: Nova mensagem: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Um alarme ocorreu no Sensor Module para encoder 1 que não pode ser interpretado pelo firmware da Control Unit.
Isto pode ocorrer se o firmware deste componente é mais recente que o firmware da Conrol Unit.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Número do alarme.
Nota:
Se necessário, a importância desta nova falha pode ser lida em uma descrição mais recente da Control Unit.
See also: p0491

Remedy: - Substituir o Firmware do Sensor Module por um de versão mais antiga (r0148).
- Atualizar o Firmware da Control Unit (r0018).

232100 <location>Encoder 2: Distância da marca zero com erro

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)

Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS

Cause: A distância medida da marca zero não corresponde à distância da marca zero parametrizada.
Para os encoders codificados por distância, a distância da marca zero é determinada a cada duas marcas zero. Como resultado temos que a falta de uma marca zero que está em função da formação aos pares não pode gerar nenhuma falha e também não tem nenhum efeito sobre o sistema.
A distância para monitoração da distância da marca zero é configurada no p0425 (encoder rotativo) ou p0424 (encoder linear).
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Última distância medida de marca zero em incrementos (4 incrementos = 1 pulso/traço de encoder).
O sinal indica o sentido de deslocamento ao determinar a distância da marca zero.

Remedy: - Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMC.
- Verificar as conexões dos plugs.
- Verificar o tipo de encoder (encoder com marcas zero equidistantes).
- Adaptar o parâmetro para a distância entre marcas zero (p0424, p0425).
- Se a mensagem de saída acima do limite de velocidade, reduzir o tempo do filtro se necessário (p0438).
- Substituir encoder ou cabo do encoder.

232101 <location>Encoder 2: Marca zero falhou

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)

Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS

Cause: A distância da marca zero parametrizada pelo fator 1.5 foi ultrapassada.
A distância para monitoração da distância da marca zero é configurada no p0425 (encoder rotativo) ou p0424 (encoder linear).
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Número de incrementos após o POWER ON ou desde a última marca zero determinada (4 incrementos = 1 pulso/traço de encoder).

Remedy: - Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMC.
- Verificar as conexões.
- Verificar o tipo de encoder (encoder com marcas zero equidistantes).
- Adaptar o parâmetro para a distância entre marcas zero (p0424, p0425).
- Se a mensagem de saída acima do limite de velocidade, reduzir o tempo do filtro se necessário (p0438).
- Quando p0437.1 é ativo, verificar p4686.
- Substituir encoder ou cabo do encoder.

232103 <location>Encoder 2: Erro de amplitude trilha R

Message value: R track: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: A amplitude do sinal de marca zero (pista R) no encoder 2 não está na faixa de tolerância.
O erro pode ser desencadeado através do excesso do nível de tensão unipolar (RP/RN) ou através do valor abaixo da amplitude diferencial mínima.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
yyyyxxxx hex: yyyy = 0, xxxx = Nível de sinal da pista R (16 Bit com sinal)
Os limites de disparo do nível de sinal unipolar do encoder estão na faixa < 1400 mV e > 3500 mV.
O limite de disparo para o nível de sinal diferencial do encoder está na faixa < -1600 mV.
Um nível de sinal de 500 mV de valor de pico corresponde ao valor numérico de 5333 hex = 21299 dec.
Nota:
O valor analógico da falha de amplitude não é medido ao mesmo tempo que a ocorrência da falha do hardware do Sensor Module.
O valor de falha pode ser representado entre -32768 ... 32767 ... 32767 dec (-770 ... 770 mV).
A interpretação do nível de sinal somente é realizada se as seguintes condições estiverem preenchidas:
- Propriedades de Sensor Module disponíveis (r0459.31 = 1).
- Monitoramento ativado (p0437.31 = 1).

Remedy: - verifique a faixa de velocidade; as características de frequência (características de amplitude) do equipamento de medição não podem ser suficientes para a faixa de velocidade.
- verifique se o cabo do encoder e a proteção estão fixados de acordo com o EMC.
- verifique a conexão e contatos do cabo do encoder.
- verifique o tipo de encoder (encoder com marca zero).
- verifique se a marca zero está conectada e o cabo de sinal RP e RN estão conectados corretamente.
- substitua o cabo do encoder.
- se o risco de codificação está sujo ou iluminação antiga, substitua o encoder.

232110 <location>Encoder 2: Comunicação serial interrompida

Message value: Causa da Falha: %1 bin

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS

Cause: A transmissão do protocolo de comunicação serial entre o encoder e o módulo de avaliação está com falha.
Valor de falha (r0949, interpretar como binário):
Bit 0: Bit de alarme no protocolo de posição.
Bit 1: Nível de repouso incorreto no cabo de dados.
Bit 2: O encoder não responde (não retorna nenhum bit de partida dentro de 50 ms).
Bit 3: Erro de CRC: A soma de verificação no protocolo do encoder não é compatível com os dados.
Bit 4: Confirmação de encoder com falha: O encoder interpretou o pedido incorretamente ou ele não pode executá-lo.
Bit 5: Erro interno no driver serial: Foi solicitado um comando Mode inadmissível.
Bit 6: Timeout na leitura cíclica.
Bit 7: Timeout na comunicação de registro.
Bit 8: O protocolo é muito extenso (p. ex. > 64 Bit).
Bit 9: Estouro do buffer de recepção.
Bit 10: Erro de Frame na leitura em duplicidade.
Bit 11: Erro de paridade.
Bit 12: Erro de nível de sinais do cabo de dados durante o tempo monoflop.
Bit 13: Cabo de dados com falha.
Bit 14: Erro na comunicação de registro.
Bit 15: Erro de comunicação interno.
Nota:
Em um encoder EnDat 2.2 o significado do valor de falha encontra-se descrito no F3x135 (x = 1, 2, 3).

Remedy: Para valor de falha, bit 0 = 1:
- Defeito de encoder F31111 pode fornecer detalhes adicionais.

Para valor de falha, bit 1 = 1:
- Tipo de encoder incorreto / substitua o encoder ou cabo do encoder.

Para valor de falha, bit 2 = 1:
- Tipo de encoder incorreto / substitua o encoder ou cabo do encoder.

Para o valor de falha, bit 3 = 1:
- EMC / conecte a proteção do cabo, substitua o encoder ou cabo do encoder.

Para valor de falha, bit 4 = 1:
- EMC / conecte a proteção do cabo, substitua o encoder ou cabo do encoder, substitua o Sensor Module.

Para valor de falha, bit 5 = 1:
- EMC / conecte a proteção do cabo, substitua o encoder ou cabo do encoder, substitua o Sensor Module.

Para valor de falha, bit 6 = 1:
- Atualize o firmware do Sensor Module.

Para valor de falha, bit 7 = 1:
- Tipo de encoder incorreto / substitua o encoder ou cabo de encoder.

Para valor de falha, bit 8 = 1:
- Verifique a parametrização (p0429.2).

Para valor de falha, bit 9 = 1:
- EMC / conecte a proteção do cabo, substitua o encoder ou cabo do encoder, substitua o Sensor Module.

Para valor de falha, bit 10 = 1:
- Verifique a parametrização (p0429.2, p0449).

Para valor de falha, bit 11 = 1:
- Verifique a parametrização (p0436).

Para valor de falha, bit 12 = 1:
- Verifique a parametrização (p0429.6).

Para valor de falha, bit 13 = 1:
- Verifique os dados de linha.

Para o valor de falha, bit 14 = 1:
- Tipo de encoder incorreto / substitua o encoder ou cabo de encoder.

232111 <location>Encoder 2: Falha interna de encoder absoluto

Message value: Causa de falha: %1 bin, informações adicionais: %2

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS

Cause: A palavra de falha do encoder absoluto forneceu bits de falhas definidos.
Falha (r0949, representante binário):
yyyyxxxx hex: yyyy = informação complementar, xxxx = causa de falha
yyyy = 0:
Bit 0: Falha no sistema de iluminação.
Bit 1: Amplitude de sinal muito baixa.
Bit 2: Valor de posição incorreto.
Bit 3: Condição de sobretensão de alimentação de energia de encoder.
Bit 4: Condição de subtensão de alimentação de energia de encoder.
Bit 5: Condição de sobrecorrente de alimentação de energia de encoder.
Bit 6: A bateria precisa ser trocada.
yyyy = 1:
Bit 0: Sinal de amplitude fora da faixa de controle.
Bit 1: Erro na interface de multivoltas
Bit 2: Erro de dados internos (giro simples/multigiros sem etapas únicas).
Bit 3: Erro de interface EEPROM.
Bit 4: Erro de conversão SAR.
Bit 5: Falha para a transferência de dados de registro.
Bit 6: Erro interno identificado no pin de erro (nErr).
Bit 7: Temperatura excedida está ou acima ou abaixo do limite.

Remedy: Para yyyy = 0:
Para valor de falha, bit 0 = 1:
O encoder está com defeito. Substitua o encoder, aonde o encoder de motor tem conexão DRIVE-CLiQ direta: Substitua o motor.
Para valor de falha, bit 1 = 1:
O encoder está com defeito. Substitua o encoder, aonde encoder de motor tem conexão DRIVE-CLiQ direta: Substitua o motor.
Para valor de falha, bit 2 = 1:
O encoder está com defeito. Substitua o encoder, aonde o encoder de motor tem conexão DRIVE-CLiQ direta: Substitua o motor.
Para valor de falha, bit 3 = 1:
Falha na tensão de alimentação de 5 V.
Ao utilizar um SMC: Verifique o cabo de encaixe entre o encoder e o SMC ou substitua o SMC.
Ao utilizar um encoder de motor com conexão DRIVE-CLiQ direta: Substitua o motor.
Para valor de falha, bit 4 = 1:
Falha na tensão de alimentação de 5 V.
Ao utilizar um SMC: Verifique o cabo de encaixe entre o encoder e o SMC ou substitua o SMC.
Ao utilizar um motor com DRIVE-CLiQ: Substitui o motor.
Para valor de falha, bit 5 = 1:
O encoder está com defeito. Substitua o encoder, aonde encoder de motor tem conexão DRIVE-CLiQ direta: Substitua o motor.
Para valor de falha, bit 6 = 1:
É necessário trocar a bateria (somente para encoders com compensação de bateria).
Para yyyy = 1:
Encoder está com defeito. Substitua-o.

232112 <location>Encoder 2: Erro de bit de ajuste no protocolo serial

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS

Cause: O encoder enviou um bit de ajuste errado através do protocolo serial.
Identificação de falha (r0949, valor em binário):
Bit 0: Bit de falha no protocolo de posição.

Remedy: Para a Identificação de falha, bit 0 = 1:
Em caso de um encoder EnDat, F31111 pode fornecer mais detalhes.

232115 <location>Encoder 2: Erro de amplitude da pista A ou B (A^2 + B^2)

Message value: A track: %1, B-track: %2

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS

Cause: A amplitude (raiz de A^2 + B^2) para encoder 2 excedeu a tolerância permitida.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Nível do sinal, faixa B (sinal com 16 bits).
xxxx = Nível do sinal, faixa A (sinal com 16 bits).
O nível do sinal nominal do encoder deve estar na faixa de 375 mV to 600 mV (500 mV -25 % / +20 %).
Os limites de ativação são < 170 mV (observe a freqüência de resposta do encoder) e > 750 mV.
Um nível de sinal de 500mV de valor de pico corresponde a um valor numérico de 5333 hex = 21299 dec.
Nota de módulos de sensores para resolvers (ex.: SMC10 10):
O nível de sinal nominal de 2900 mV (2.0 Vrms). Os limites de resposta são < 1070 mV e > 3582 mV.
Um nível de sinal de amplitude 2900 mV corresponde ao valor numérico de 6666 hex = 26214 dec.
Nota:
O valor analógico da amplitude de erro não são medidos junto com a falha de saída de hardware para o Sensor Module.

Remedy: - Verificar que os cabos do encoder e blindagem estão conectados no EMC correto.
- Verificar a conexão dos plugs.
- Substituir o encoder e o cabo do encoder.
- Verificar o Sensor Module (ex.: contatos).
- O seguinte se aplica ao sistema de medição sem sistema de suporte particular: Ajustar a cabeça de escaneamento e verificar o sistema de suporte da medição de rotação.
- Para sistema de medição com sistema de suporte deles: Assegurar que o encoder não esta submetido a alguma força axial.
O seguinte se aplica para o sistema de medição com seus próprios sistemas de rolamento:
- assegure que o invólucro do encoder não esteja sujeito a nenhuma força axial.

232116 <location>Encoder 2: Erro de amplitude, monitoração da pista A + B

Message value: A track: %1, B-track: %2

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: A amplitude dos sinais de encoder retificados A e B e a amplitude de origem de A^2 + B^2 para encoder 2 não estão na tolerância de largura de banda.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Nível do sinal, faixa B (com sinal 16 bits).
xxxx = Nível do sinal, faixa A (com sinal 16 bits).
Os níveis de sinal do encoder devem estar dentro da faixa de 375 mV até 600 mV (500 mV -25 % / +20 %).
Os limites de resposta são < 130 mV (observar a freqüência de resposta do encoder) e > 955 mV.
Um nível de sinal de 500 mV de valor de pico corresponde ao valor de pico 5333 hex = 21299 dec.
Nota:
Os valores analógicos de erro de amplitude não são medidos juntos com a falha de saída do hardware para os Sensor Modules.

Remedy: - Verificar que os cabos do encoder e blindagem estão conectados no EMC correto.
- Verificar a conexão dos plugs.
- Substituir o encoder e o cabo do encoder.
- Verificar o Sensor Module (ex.: contatos).

232117 <location>Encoder 2: Inversão do sinal A/B/R com erro

Message value: Causa da Falha: %1 bin

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: No encoder de sinais retangulares (bipolar, double ended) o sinal A*, B* e R* não é invertido do sinal A, B e R.
Valor de falha (r0949, interpretar como binário):
Bit 0 ... 15: Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.
Bit 16: Falha na pista A.
Bit 17: Falha na pista B.
Bit 18: Falha na pista R.
Nota:
No SMC30 (apenas número de encomenda 6SL3055-0AA00-5CA0 e 6SL3055-0AA00-5CA1), CUA32, CU310 aplica-se o seguinte:
É utilizado um encoder de sinal retangular sem pista R e o monitoramento de pistas (p0405.2 = 1) está ativado.

Remedy: - Verificar o encoder/cabo.
- O encoder fornece os sinais e com eles sinais invertidos?
Nota:
No SMC30 (apenas número de encomenda 6SL3055-0AA00-5CA0 e 6SL3055-0AA00-5CA1) aplica-se o seguinte:
- Verificar o ajuste do p0405 (p0405.2 = 1 somente é possível se o encoder estiver conectado no X520).
Em um encoder de sinal retangular sem pista R devem ser preparadas as seguintes pontes no X520 (SMC30) ou no X23 (CUA32, CU310):
- Pin 10 (sinal de referência R) <--> Pin 7 (alimentação do encoder, massa)
- Pin 11 (sinal de referência R invertido) <--> Pin 4 (alimentação do encoder)

232118 <location>Encoder 2: Diferença de velocidade fora da tolerância

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS

Cause: Para um encoder HTL/TTL, a diferença de velocidade excedeu o valor no p0492 superior vários ciclos de amostra.
A troca do valor médio da velocidade atual - se aplicado - é monitorado no controle atual do tempo de amostra.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
See also: p0492

Remedy: - Verificar o cabo de alimentação do velocímetro quando a interrupções.
- Verificar o aterramento da blindagem do velocímetro.
- Se necessário, aumentar a diferença máxima por ciclo de amostragem (p0492).

232120 <location>Encoder 2: Falta tensão de alimentação

Message value: Causa da Falha: %1 bin

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS

Cause: Foi detectada uma falha na tensão de alimentação para o encoder 2.
Falha (r0949, representante binário):
Bit 0: Subtensão no cabo Sense.
Bit 1: Sobrecorrente na alimentação do encoder.
Bit 2: A sobrecorrente na alimentação do encoder no cabo de excitação de Resolver negativa.
Bit 3: A sobrecorrente na alimentação do encoder no cabo de excitação de Resolver positiva.
Bit 4: A alimentação de energia 24V pelo Power Module (PM) está sobrecarregado.
Bit 5: Sobrecorrente na conexão EnDat do conversor.
Bit 6: Subcorrente na conexão EnDat do conversor.
Bit 7: Falha de hardware na conexão EnDat do conversor+
Nota:
Uma troca acidental dos cabos de encoder 6FX2002-2EQ00-.... e 6FX2002-2CH00-.... pode danificar o encoder, pois os pinos (pins) da tensão operacional estarão invertidos.

Remedy: Para o valor de falha, bit 0 = 1:
- O cabo de encoder está conectado corretamente?
- verifique as conexões de encaixe do cabo do encoder.
- SMC30: verifique a parametrização (p0404.22).
Para o valor de falha, bit 1 = 1:
- O cabo de encoder está conectado corretamente?
- substitua o encoder ou o cabo do encoder.
Para valor de falha, bit2 = 1:
- Cabos do encoder conectados corretamente?
- Substitua o encoder ou os cabos do encoder
Para valor de falha, bit3 = 1:
- Cabos do encoder conectados corretamente?
- Substitua o encoder ou os cabos do encoder
Para valor de falha, bit 5 = 1:
- A unidade de medição está conectada corretamente ao conversor?
- Substitua a unidade de medição ou o cabo à unidade de medição.
Para o valor de falha, bit 6, 7 = 1:
- Substitua o conversor EnDat 2.2 com defeito.

232121 <location>Encoder 2: Posição aproximada incorreta

Message value: -

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS
Cause: Durante a determinação do valor atual foi detectado um erro no módulo.
Por causa deste erro deve-se admitir que a determinação de valor atual fornece uma posição aproximada incorreta.
Remedy: Substituir o motor com DRIVE-CLiQ ou o respectivo Sensor Module.

232122 <location>Encoder 2: Falha de tensão na alimentação interna

Message value: %1
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF1
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: Falha na tensão referência interna de tensão da ASICs para encoder 2.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
1: Referência de erro de tensão.
2: Subtensão interna.
3: Sobretensão interna.
Remedy: Substituir o motor com DRIVE-CLiQ ou o respectivo Sensor Module.

232123 <location>Encoder 2: Nível do sinal unipolar A/B fora de tolerância

Message value: Causa da Falha: %1 bin
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: O nível unipolar (AP/AN ou BP/BN) para encoder 2 esta fora da tolerância permitida.
Identificação de falha (r0949, representação binária):
Bit 0 = 1: Um dos dois AP ou AN fora da tolerância.
Bit 16 = 1: Um dos dois BP ou BN fora da tolerância.
O nível de sinal unipolar nominal do encoder deve estar na faixa 2500 mV +/- 500 mV.
Os limites de resposta são < 1700 mV e > 3300 mV.
Nota:
O nível do sinalnão é avaliado a menos que as condições seguintes sejam satisfeitas:
- Propriedades disponíveis do Sensor Module (r0459.31 = 1).
- Monitoramento ativo (p0437.31 = 1).
Remedy: Garantir que os cabos do encoder e a blindagem estão instalados em um EMC - módulo compatível.
- Verificar as conexões e contatos do cabo do encoder.
- Verificar o curto- circuito de um cabo de sinal com massa ou tensão de operação.
- Substituir o cabo do encoder.

232125 <location>Encoder 2: Erro de amplitude sobrecontrolado na trilha A ou B

Message value: A track: %1, B-track: %2
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS

Cause: A amplitude da faixa A ou B para encoder 2 excedeu a tolerância de banda permitida.
Valor de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Nível do sinal, faixa B (sinal com 16 bits).
xxxx = Nível do sinal, faixa A (sinal com 16 bits).
O nível do sinal nominal do encoder deve estar na faixa 375 mV to 600 mV (500 mV -25/+20 %).
O limite de resposta é > 750 mV. Esta falha também ocorre se o conversor A/D super-controlado.
Um nível de sinal de 500 mV de valor de pico corresponde ao valor numérico de 5333 hex = 21299 dec.
Nota para Sensors Modules para Resolvers (ex.: SMC10):
Como nominal os níveis de sinal estão em 2900 mV (2.0 Veff). O limite de ativação está em > 3582 mV.
Um nível de sinal de amplitude 2900 mV corresponde ao valor numérico de 6666 hex = 26214 dec.
Nota:
Os valores analógicos de erro de amplitude não são medidos ao mesmo tempo com a saída da falha de hardware para Sensor Module.

Remedy: - Confira os cabos do encoder e a blindagem de acordo com EMC.
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder

232126 <location>Encoder 2: Amplitude AB muito elevada

Message value: Amplitude: %1, ângulo: %2

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)

Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS

Cause: A amplitude (raiz de A^2 + B^2 ou |A| + |B|) para encoder 2 excedeu a tolerância permitida.
Falha (r0949, representante hexadecimall):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Ângulo
xxxx = Amplitude, ou seja, raiz de A^2 + B^2 (sem sinal 16 bits)
O nível do sinal nominal do encoder deve estar na faixa 375 mV até 600 mV (500 mV -25/+20 %).
O limite de resposta para (|A| + |B|) é > 1120 mV ou a raiz de (A^2 + B^2) > 955 mV.
Um nível de sinal de 500 mV de valor de pico corresponde ao valor numérico de 299A hex = 10650 dec.
O ângulo 0 ... FFFF hex corresponde a 0 ... 360 graus na melhor posição. Zero grau está presente no zero negativo do crossover da faixa B.
Nota:
Os valores analógicos de erro de amplitude não são medidos juntos com a falha de saída de hardware para o Sensor Module.

Remedy: - Confira os cabos do encoder e a blindagem de acordo com EMC.
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder

232129 <location>Encoder 2: A diferença de posição do sensor Hall/pista C/D e pista A/B é muito grande

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS

Cause: O erro da pista C/D é maior que +/-15 ° mecânicos ou +/-60 ° elétricos ou o erro nos sinais Hall é maior do que +/-60 ° elétricos.
Um período da pista C/D corresponde a 360 ° mecânicos.
Um período de sinais Hall corresponde a 360 ° elétricos.
A monitoração é ativada, por exemplo, quando sensores Hall foram conectados com sentido de giro incorreto para substituir a pista C/D ou quando eles fornecem valores muito imprecisos.
Esta falha não é mais ativada após a sincronização fina dada por uma marca de referência ou 2 marcas de referências em encoders codificados por distância, apenas o alarme A32429.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Para pista C/D vale o seguinte:
Desvio medido como ângulo mecânico (16 Bit com sinal, 182 dec corresponde a 1 °).
Para sinais Hall vale o seguinte:
Desvio medido como ângulo elétrico (16 Bit com sinal, 182 dec corresponde a 1 °).

Remedy: - Pista C ou D não está conectada.
- Corrigir o sentido de giro do eventual sensor Hall de reposição da pista C/D.
- Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar o ajuste do sensor Hall.

232130 <location>Encoder 2: A marca zero e a posição da sincronização aproximada estão incorretas

Message value: Desvio do ângulo elétrico: %1, ângulo mecânico: %2

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)

Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS

Cause: A marca zero foi determinada fora da faixa permitida após a inicialização da posição polar com a pista C/D, sinais Hall ou identificação de posição polar. Para encoders codificados por distância a verificação é realizada após ultrapassar 2 marcas zero. A sincronização fina não é executada.
Durante a inicialização através da pista C/D (p0404) é verificado se a marca zero ocorre dentro de uma faixa angular de +/-18° mecânicos.
Durante a inicialização através de sensores Hall (p0404) ou identificação de posição polar (p1982) é verificado se a marca zero ocorre dentro de uma faixa angular de +/-60 ° elétricos.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
yyyyxxxx hex
yyyy: Posição de marca zero mecânica detectada (aplicável somente na pista C/D).
xxxx: Desvio da marca zero da posição esperada como ângulo elétrico.
Escala: 32768 dec. = 180 °

Remedy: - Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMC.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Verificar a conexão para o sensor Hall como reposição da trilha C/D.
- Verificar a conexão da trilha C ou D.
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.

232131 <location>Encoder 2: Desvio das posições incremental e absoluta é muito grande

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)

Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS

Cause: Encoder absoluto:

Quando lendo ciclicamente a posição absoluta, uma diferença excessível na posição incremental foi detectada. A posição absoluta que foi kida foi rejeitada.

Valor de limite do tangenciamento:

- EnDat encoder: É fornecido para o encoder e é um minimo de 2 quadrantes (ex.: EQI 1325 > 2 quadrantes, EQN 1325 > 50 quadrantes).
- Outros encoders: 15 pulsos = 60 quadrantes.

Encoder incremental:

Quando o pulso zero é aprovado, um desvio na posição incremental foi detectada.

Para marca zero equidistante, as seguintes aplicações:

- A primeira marca zero do material aprova o ponto de referência para todas as verificações subseqüentes. As outras marcas zero deve ter n vezes a distância referida na primeira marca zero.

Para marcas zero de distância codificada, as seguintes aplicações:

- O primeiro par de marca zero habilita o ponto de referência para todo as verificações subseqüentes. O outro par da marca zero deve ter a distância esperada no primeiro par da marca zero.

Identificação de falha (r0949, valor em decimal):

Desvio em quadrantes (1 pulso = 4 quadrantes).

Remedy:
- Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMC.
- Verificar a conexão dos plugs.
- Substituir o encoder e o cabo do encoder.
- Verificar se o disco de codificação esta sujo ou tem campo magnético forte.
- Adaptar o parâmetro de distância entre a marca zero (p0425).
- Se a mensagem de saída velocidade acima do limite, reduzir o tempo do filtro se necessário (p0438).

232135 <location>Encoder 2: Falha ao determinar a posição

Message value: Causa da Falha: %1 bin

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS

Cause: O encoder fornece os bits de informação do estado pelos bits em um estado/falha interno.

Alguns desses bits fazem com que esta falha seja ativada. Outros bits são exibição dos estados. A palavra de estado/ falha é exibido no valor de falha.

Nota com relação à designação de bit:

A primeira designação é válida para os encoderes DRIVE-CLiQ, o segundo para encoderes EnDat 2.2.

Valor de falha (r0949, interpretar como binário):

Bit 0: F1 (exibe estado de Safety).

Bit 1: F2 (exibe estado de Safety).

Bit 2: Reservado (iluminação).

Bit 3: Reservado (amplitude do sinal).

Bit 4: Reservado (valor da posição).

Bit 5: Reservado (sobretensão).

Bit 6: Reservado (subtensão)/fornecimento de EnDat na falha de hardware (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 7: Reservado (sobrecorrente) retirada de encoder EnDat quando não está no estado estacionado (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 8: Reservado (bateria)/fornecimento EnDat de sobrecorrente (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 9: Reservado/fornecimento EnDat de sobrecorrente (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 11: Reservado/erro interno de comunicação (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 12: Reservado/erro interno de comunicação (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 13: Reservado/erro interno de comunicação (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 14: Reservado/erro interno de comunicação (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 15: Erro interno de comunicação (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 16: Iluminação (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 17: Amplitude do sinal (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 18: Posição Singleturn 1 (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 19: Sobretensão (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 20: Subtensão (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 21: Sobrecorrente (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 22: Temperatura excedida (--> F3x405, x = 1, 2, 3).

Bit 23: Posição Singleturn 2 (exibe estado de Safety).

Bit 24: Sistema Singleturn (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 25: Desligar Singleturn (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 26: Posição Multiturn 1 (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 27: Posição Multiturn 2 (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 28: Sistema Multiturn (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 29: Desligar Multiturn (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 30: Excesso/excesso de capacidade negativa multigiros (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 31: Bateria Multiturn (reservado).

Remedy: - determine a causa detalhada da falha utilizando o valor de aflha.

- substitua o encoder se necessário.

Nota:

Um encoder EnDat 2.2 pode ser removido e inserido no estado "Park".

Se um encoder EnDat 2.2 foi removido quando não estava no estado "Park", após a inserção do encoder, o POWER ON (desligar/ligar) é necessário para confirmar a falha.

232136 <location>Encoder 2: Erro ao determinar informações de multi-voltas

Message value: Causa da Falha: %1 bin

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS

Cause: O encoder fornece os bits de informação do estado pelos bits em um estado/falha interno.
Alguns desses bits fazem com que esta falha seja ativada. Outros bits são exibição dos estados. A palavra de estado/ falha é exibido no valor de falha.
Nota com relação à designação de bit:
A primeira designação é válida para os encoderes DRIVE-CLiQ, o segundo para encoderes EnDat 2.2.
Valor de falha (r0949, interpretar como binário):
Bit 0: F1 (exibe estado de Safety).
Bit 1: F2 (exibe estado de Safety).
Bit 2: Reservado (iluminação).
Bit 3: Reservado (amplitude do sinal).
Bit 4: Reservado (valor da posição).
Bit 5: Reservado (sobretensão).
Bit 6: Reservado (subtensão)/fornecimento de EnDat na falha de hardware (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
Bit 7: Reservado (sobrecorrente) retirada de encoder EnDat quando não está no estado estacionado (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
Bit 8: Reservado (bateria)/fornecimento EnDat de sobrecorrente (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
Bit 9: Reservado/fornecimento EnDat de sobrecorrente (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
Bit 11: Reservado/erro interno de comunicação (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
Bit 12: Reservado/erro interno de comunicação (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
Bit 13: Reservado/erro interno de comunicação (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
Bit 14: Reservado/erro interno de comunicação (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
Bit 15: Erro interno de comunicação (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
Bit 16: Iluminação (--> F3x135, x = 1, 2, 3).
Bit 17: Amplitude do sinal (--> F3x135, x = 1, 2, 3).
Bit 18: Posição Singleturn 1 (--> F3x135, x = 1, 2, 3).
Bit 19: Sobretensão (--> F3x135, x = 1, 2, 3).
Bit 20: Subtensão (--> F3x135, x = 1, 2, 3).
Bit 21: Sobrecorrente (--> F3x135, x = 1, 2, 3).
Bit 22: Temperatura excedida (--> F3x405, x = 1, 2, 3).
Bit 23: Posição Singleturn 2 (exibe estado de Safety).
Bit 24: Sistema Singleturn (--> F3x135, x = 1, 2, 3).
Bit 25: Desligar Singleturn (--> F3x135, x = 1, 2, 3).
Bit 26: Posição Multiturn 1 (--> F3x136, x = 1, 2, 3).
Bit 27: Posição Multiturn 2 (--> F3x136, x = 1, 2, 3).
Bit 28: Sistema Multiturn (--> F3x136, x = 1, 2, 3).
Bit 29: Desligar Multiturn (--> F3x136, x = 1, 2, 3).
Bit 30: Excesso/excesso de capacidade negativa multigiros (--> F3x136, x = 1, 2, 3).
Bit 31: Bateria Multiturn (reservado).

Remedy: - determine a causa detalhada da falha utilizando o valor de aflha.
- substitua o encoder se necessário.
Nota:
Um encoder EnDat 2.2 pode ser removido e inserido no estado "Park".
Se um encoder EnDat 2.2 foi removido quando não estava no estado "Park", após a inserção do encoder, o POWER ON (desligar/ligar) é necessário para confirmar a falha.

232137 <location>Encoder 2: Erro interno na determinação da posição

Message value: Causa da Falha: %1 bin

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS

Cause: No encoder DRIVE-CLiQ ocorreu um erro na determinação da posição.
Valor de falha (r0949, interpretar como binário):
yyxxxxxx hex: yy = Versão de encoder, xxxxxx = Codificação de bits da causa da falha
Para yy = 08 hex (Bit 27 = 1) aplica-se a seguinte definição de bits:
Bit 1: Monitoramento de sinais (sin/cos).
Bit 8: F1 (indicação de estado Safety) Erro de palavra de posição 1.
Bit 9: F2 (indicação de estado Safety) Erro de palavra de posição 2.
Bit 16: Monitoramento de LED iC-LG (Opto-ASIC).
Bit 17: Falha no multi-voltas.
Bit 23: Temperatura fora dos valores limite.
Nota:
Para uma versão de encoder que não foi descrita aqui, entre em contato com o fabricante do encoder para maiores detalhes sobre a codificação de bits.

Remedy: - determine a causa detalhada da falha utilizando o valor de falha.
- se necessário, substitua o encoder DRIVE-CLiQ.

232138 <location>Encoder 2: Erro interno ao determinar informações de multi-voltas

Message value: Causa da Falha: %1 bin

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS

Cause: No encoder DRIVE-CLiQ ocorreu um erro na determinação da posição.
Valor de falha (r0949, interpretar como binário):
yyxxxxxx hex: yy = Versão de encoder, xxxxxx = Codificação de bits da causa da falha
Para yy = 08 hex (Bit 27 = 1) aplica-se a seguinte definição de bits:
Bit 1: Monitoramento de sinais (sin/cos).
Bit 8: F1 (indicação de estado Safety) Erro de palavra de posição 1.
Bit 9: F2 (indicação de estado Safety) Erro de palavra de posição 2.
Bit 16: Monitoramento de LED iC-LG (Opto-ASIC).
Bit 17: Falha no multi-voltas.
Bit 23: Temperatura fora dos valores limite.
Nota:
Para uma versão de encoder que não foi descrita aqui, entre em contato com o fabricante do encoder para maiores detalhes sobre a codificação de bits.

Remedy: - determine a causa detalhada da falha utilizando o valor de falha.
- se necessário, substitua o encoder DRIVE-CLiQ.

232142 <location>Encoder 2: Falha de tensão da bateria

Message value: -

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: O encoder utiliza uma bateria para o backup das informações de Multiturn em estado desligado. A tensão da bateria não é mais suficiente para continuar armazenando as informações do Multiturn.

Remedy: Substituir a bateria.

232150 <location>Encoder 2: Inicialização incorreta

Message value: %1
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS
Cause: Uma funcionalidade de encoder selecionada no p0404 opera com erro.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Funcionalidade danificada do encoder.
O layout dos Bits corresponde ao definido no p0404 (p. ex. definido Bit 5: Falha na pista C/D).
Remedy: - Verificar o ajuste correto do p0404.
- Verificar o tipo de encoder utilizado (incremental/absoluto) e o cabo de encoder SMCxx.
- Eventualmente, observar as demais mensagens de erro que descrevem a falha em detalhes.

232151 <location>Encoder 2: Velocidade do encoder para inicialização AB muito elevado

Message value: %1
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS
Cause: A velocidade do encoder é muito alta durante e enquanto inicializa o sensor
Remedy: Reduza a velocidade do encoder adequadamente durante a inicialização.
Se necessário, desative a monitoração (p0437.29).
See also: p0437

232152 <location>Encoder 2: Frequência máxima de entrada excedida

Message value: %1
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS
Cause: A frequência máxima de entrada da avaliação de encoder excedeu.
Falha (r0949, representação decimall):
Frequência atual de entrada em Hz.
See also: p0408
Remedy: - Reduza a velocidade.
- Utilize um encoder com um número de pulso menor (p0408).

232153 <location>Encoder 2: Identificação falhou

Message value: %1
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Durante a identificação do encoder (em espera) com p0400=10100 ocorreu um erro.
O encoder conectado não pôde ser identificado.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Bit 0: Comprimento de dados incorreto
See also: p0400
Remedy: Configurar o encoder manualmente conforme folha de dados.

232160 <location>Encoder 2: Canal A do sensor analógico falhou

Message value: %1
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: OFF1 (NENHUM)
Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS
Cause: A tensão de entrada do sensor analógico está fora dos limites permitidos.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
1: Tensão de entrada fora da faixa de medição detectável.
2: Tensão de entrada fora da faixa de medição configurada (p4673).
3: O valor da tensão de entrada excedeu o limite da faixa (p4676).
Remedy: Para o valor de falha = 1:
- Verificar a tensão de saída do sensor analógico.
Para o valor de falha = 2:
- Verificar o ajuste da tensão por período de encoder (p4673).
Para o valor de falha = 3:
- Verificar e, se necessário, aumentar o valor ajustado para o limite de faixa (p4676).

232161 <location>Encoder 2: Canal B do sensor analógico falhou

Message value: %1
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: OFF1 (NENHUM)
Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS
Cause: A tensão de entrada do sensor analógico está fora dos limites permitidos.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
1: Tensão de entrada fora da faixa de medição detectável.
2: Tensão de entrada fora da faixa de medição configurada (p4675).
3: O valor da tensão de entrada excedeu o limite da faixa (p4676).
Remedy: Para o valor de falha = 1:
- Verificar a tensão de saída do sensor analógico.
Para o valor de falha = 2:
- Verificar o ajuste da tensão por período de encoder (p4675).
Para o valor de falha = 3:
- Verificar e, se necessário, aumentar o valor ajustado para o limite de faixa (p4676).

232163 <location>Encoder 2: O valor de posição do sensor analógico excede o valor limite

Message value: %1
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: OFF1 (NENHUM)

Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS

Cause: O valor de posição excedeu a faixa permitida de -0.5 ... +0.5.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
1: Valor de posição do sensor LVDT.
2: Valor de posição da característica do encoder.

Remedy: Para o valor de falha = 1:
- Verificar a relação de transmissão do LVDT (p4678).
- Verificar a conexão do sinal de referência na pista B.
Para o valor de falha = 2:
- Verificar os coeficientes da característica (p4663 ... p4666).

232400 <location>Encoder 2: Limite de alarme distância da marca zero com erro

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A distância medida da marca zero não corresponde à distância da marca zero parametrizada.
Para os encoders codificados por distância, a distância da marca zero é determinada a cada duas marcas zero. Como resultado temos que a falta de uma marca zero que está em função da formação aos pares não pode gerar nenhuma falha e também não tem nenhum efeito sobre o sistema.
A distância para monitoração da distância da marca zero é configurada no p0425 (encoder rotativo) ou p0424 (encoder linear).
Valor de advertência (r2124, representação decimal):
Última distância medida de marca zero em incrementos (4 incrementos = 1 pulso/traço de encoder).
O sinal indica o sentido de deslocamento ao determinar a distância da marca zero.

Remedy: - Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Verificar o tipo de encoder (encoder com marcas zero eqüidistantes).
- Adaptar os parâmetros para a distância da marca zero (p0424, p0425).
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.

232401 <location>Encoder 2: Limite de alarme marca zero falhou

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A distância da marca zero parametrizada pelo fator 1.5 foi ultrapassada.
A distância para monitoração da distância da marca zero é configurada no p0425 (encoder rotativo) ou p0424 (encoder linear).
Valor de advertência (r2124, representação decimal):
Número de incrementos após o POWER ON ou desde a última marca zero determinada (4 incrementos = 1 pulso/traço de encoder).

Remedy: - Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Verificar o tipo de encoder (encoder com marcas zero eqüidistantes).
- Adaptar os parâmetros para a distância da marca zero (p0425).
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.

232405 <location>Encoder 2: Temperatura no encoder avaliado inadmissível

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: A avaliação do encoder para um motor com DRIVE-CLiQ detectou uma temperatura inadmissível .
O limite de falha está em 125 °C.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Temperatura de módulo medida em 0.1 °C.

Remedy: Reduzir a temperatura ambiente para a conexão DRIVE-CLiQ do motor.

232407 <location>Encoder 2: Limite de função alcançado

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O encoder alcançou uma de suas funções limites. Um serviço é recomendado.
Indicação de falha (r2124, representação decimal):
1: Sinal Incremental
3: Trilha absoluta
4: Código de conexão

Remedy: Executar serviço. Substituir o encoder se necessário.
Nota:
A reserva atual funcional de um encoder pode visualizada amostrada via r4651.
See also: p4650, r4651

232410 <location>Encoder 2: Comunicação serial

Message value: Causa da Falha: %1 bin

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A transmissão do protocolo de comunicação serial entre o encoder e o módulo de avaliação está com falha.
Valor de advertência (r2124, representação binária):
Bit 0: Bit de alarme no protocolo de posicionamento.
Bit 1: Nível de repouso incorreto no cabo de dados.
Bit 2: O encoder não responde (não envia nenhum bit de partida dentro de 50 ms).
Bit 3: Erro CRC: O checksum no protocolo do encoder não corresponde aos dados.
Bit 4: Confirmação de encoder com falha: O encoder não interpretou o pedido corretamente ou ele não pode executá-lo.
Bit 5: Erro interno no drive serial: Foi solicitado um comando Mode inadmissível.
Bit 6: Tempo esgotado na leitura cíclica.
Bit 8: Protocolo muito extenso (p. ex. > 64 Bit).
Bit 9: Estouro (excesso) do buffer de recepção.
Bit 10: Frameerror na leitura dupla.
Bit 11: Erro de paridade.
Bit 12: Nível de cabo de dados com erro durante o tempo monoflop.

Remedy: - Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Substituir o encoder.

232411 <location>Encoder 2: Alarme interno de sinais de encoder absoluto

Message value: Causa de falha: %1 bin, informações adicionais: %2

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A palavra de falha do encoder absoluto contém bits de alarme definidos.
Alarme (r2124, representante binário):
yyyyxxxx hex: yyyy = informação complementar, xxxx = causa de falha
yyyy = 0:
Bit 0: Frequência excedida (velocidade muito alta).
Bit 1: Temperatura excedida.
Bit 2: Reserva de controle; sistema de iluminação excedida.
Bit 3: Bateria descarregada.
Bit 4: Ponto de referência ultrapassado.
yyyy =1:
Bit 0: Amplitude de sinal fora da faixa de controle.
Bit 1: Erro de interface de multigiros
Bit 2: Erro de dados interno (giro simples/multigiros não com etapas simples).
Bit 3: Erro de interface EEPROM.
Bit 4: Erro do conversor SAR.
Bit 5: Falha na transferência de dados de registro.
Bit 6: Erro interno identificado no pino de erro (nErr).
Bit 7: Limite de temperatura acima ou abaixo.

Remedy: Substituir o encoder.

232412 <location>Encoder 2: Erro de bit de ajuste no protocolo serial

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O encoder envia um valor de bit de erro através do protocolo serial.
Valor do alarme (r2124, valor em binário):
Bit 0: Bit de falha no protocolo de posição.
Bit 1: Bit de alarme no protocolo de posição.

Remedy: - Executar um POWER ON (power off/on) para todos os componentes.
- Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMC.
- Verificar os plugs de conexão.
- Substituir o encoder.

232414 <location>Encoder 2: Erro de amplitude da pista C ou D (C^2 + D^2)

Message value: C track : %1, D track: %2

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A amplitude (C^2 + D^2) da pista C ou D do encoder ou dos sinais Hall não está dentro da faixa de tolerância.
Valor do alarme (r2124, valor em hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Nível do sinal, faixa D (com sinal 16 bits).
xxxx = Nível do sinal, faixa C (com sinal 16 bits).
O nível do sinal nominal do encoder devem estar na faixa de 375 mV to 600 mV (500 mV -25/+20 %).
Os limites de resposta são < 230 mV (observe a resposta de freqüência no encoder) e > 750 mV.
Um nível de sinal de 500 mV de valor de pico corresponde ao valor numérico 5333 hex = 21299 dec.
Nota:
Quando a amplitude não está na faixa de tolerância, então ela não poderá ser utilizada para a inicialização da posição inicial.

Remedy: - Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.
- Verificar o Sensor Module (p. ex. contatos).
- Verificar a caixa do sensor Hall.

232415 <location>Encoder 2: Alarme de amplitude da pista A ou B (A^2 + B^2)

Message value: Amplitude: %1, ângulo: %2

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A amplitude (raiz de A^2 + B^2) para encoder 2 excedeu a tolerância permitida.
Valor do alarme (r2124, valor em hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Ângulo
xxxx = Amplitude, i.e. raiz de A^2 + B^2 (sem sinal 16 bits)
O nível do sinal nominal do encoder deve estar na faixa 375 mV to 600 mV (500 mV -25/+20 %).
O limite de resposta é < 230 mV (observe a resposta de freqüência do encoder).
Um nível de sinal de 500 mV de valor de pico corresponde ao valor numérico 299A hex = 10650 dec.
O ângulo 0 ... FFFF hex corresponde a 0 ... 360 graus na posição desejada. Zero graus é no negativo zero crossover da trilha B.
Nota para sensors modules para resolvers (ex.: SMC10):
O nível do sinal nominal é 2900 mV (2.0 Vrms). O limite de resposta é < 1414 mV (1.0 Vrms).
Um nível de sinal 2900 mV de valor de pico corresponde ao valor numérico de 3333 hex = 13107 dec.
Nota:
Os valores analógicos de erro de amplitude não são medidos juntos com a falha de saída de hardware para o Sensor Module.

Remedy: - Verificar os limites de velocidade, características de freqüência (características de amplitude) no equipamento de medição não é suficiente para os limites de velocidade.
- Verificar que os cabos do encoder e blindagem estão conectados corretamente com o EMC.
- Verificar as conexões do plug.
- Substituir o encoder e o cabo do encoder.
- Verificar o Sensor Module (ex.: contatos).
- Se o disco codificado esta sujo ou iluminação ruim, substituir o encoder.

232418 <location>Encoder 2: Diferença de velocidade excedida para cada taxa de amostragem

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Para um encoder HTL/TTL a diferença de rotação entre dois ciclos de amostragem excedeu o valor indicado em p0492.
A troca do valor atual de velocidade média - se aplicado - é monitorada no controle atual de tempo de amostra.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
See also: p0492

Remedy:
- Verificar o cabo de alimentação do velocímetro quando a interrupções.
- Verificar o aterramento da blindagem do velocímetro.
- Se necessário, aumentar o ajuste do p0492.

232419 <location>Encoder 2: A pista A ou B está fora da tolerância

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A correção de amplitude, fase ou Offset está no limite para a pista A ou B.
Correção do erro de amplitude: Amplitude B / amplitude A = 0.78 ... 1.27
Fase: <84 graus ou >96 graus
SMC20: Correção de Offset: +/-140 mV
SMC10: Correção de Offset: +/-650 mV
Valor de advertência (r2124, interpretar como hexadecimal):
xxxx1: Mínimo da correção de Offset da pista B
xxxx2: Máximo da correção de Offset da pista B
xxx1x: Mínimo da correção de Offset da pista A
xxx2x: Máximo da correção de Offset da pista A
xx1xx: Mínimo da correção de amplitude da pista B/A
xx2xx: Máximo da correção de amplitude da pista B/A
x1xxx: Mínimo da correção de erro de fases
x2xxx: Máximo da correção do erro de fases
1xxxx: Mínimo da correção cúbica
2xxxx: Máximo da correção cúbica

Remedy:
- Verificar as tolerâncias físicas de instalação para os encoders sem seus mancais (p. ex. encoder de engrenagem).
- Verificar as conexões de encaixe (também as resistências de transição).
- Verificar os sinais do encoder.
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.

232421 <location>Encoder 2: Posição aproximada incorreta

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Para sentir o valor atual, um erro foi detectado. Como um resultado deste erro, deve ser assumido que o valor atual fornece um posição incorreta do curso.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
3: A posição absoluta do protocolo serial e faixa A/B difere por grande medida um encoder de pulso. A posição absoluta deve ter esta posição zero nos quadrantes no qual ambas as trilhas são negativa. No caso de uma falha, a posição pode ser incorreta para um encoder de pulso.

Remedy: Para o valor de advertência = 3:
- Se necessário, entrar em contato com o fabricante de um encoder padrão com cabo.
- Associação das pistas para corrigir o valor de posição serial transmitido. Para isso as duas pistas devem ser conectadas de modo invertido no Sensor Modulo (inverter A com A* e B com B*) e controlar o Offset de ponto zero da posição em um dos encoders programáveis.

232422 <location>Encoder 2: Pulsos por revolução de encoder de onda quadrada fora da faixa de tolerância

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A distância medida da marca zero não corresponde com a distância parametrizada de marca zero.
Este alarme é acionado com uma correção PPR encoder ativo de onda quadrada e falha reparametrizada 31131 se o acumulador conter valores altos maiores que p4683 ou p4684.
A distância de marca zero para monitoramento de marca zero está configurado em p0425 (encoder rotativo).
Falha de alarme (r2124, representação decimal):
Pulsos diferenciais acumulados nos pulsos do encoder.

Remedy: - Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Verificar o tipo de encoder (encoder com marcas zero eqüidistantes).
- Adaptar os parâmetros para a distância da marca zero (p0424, p0425).
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.

232429 <location>Encoder 2: A diferença de posição do sensor Hall/pista C/D e pista A/B é muito grande

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O erro da pista C/D é maior que +/-15 ° mecânicos ou +/-60 ° elétricos ou o erro nos sinais Hall é maior do que +/-60 ° elétricos.
Um período da pista C/D corresponde a 360 ° mecânicos.
Um período de sinais Hall corresponde a 360 ° elétricos.
A monitoração é ativada, por exemplo, quando sensores Hall foram conectados com sentido de giro incorreto para substituir a pista C/D ou quando eles fornecem valores muito imprecisos.
Valor de advertência (r2124, representação decimal):
Para pista C/D vale o seguinte:
Desvio medido como ângulo mecânico (16 Bit com sinal, 182 dec corresponde a 1 °).
Para sinais Hall vale o seguinte:
Desvio medido como ângulo elétrico (16 Bit com sinal, 182 dec corresponde a 1 °).

Remedy: - Pista C ou D não está conectada.
- Corrigir o sentido de giro do eventual sensor Hall de reposição da pista C/D.
- Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar o ajuste do sensor Hall.

232431 <location>Encoder 2: Desvio das posições incremental e absoluta é muito grande

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Quando o pulso zero é aprovado, um desvio na posição incremental foi detectada.
Para marcas de zero equidistantes, aplica- se:
- A primeira marca zero ativa o ponto de referência para todas as verificações subsequentes. As outras marcas zero devem ter n vezes a distância de referência a primeira marca zero.
Para marcas zero de distância codificada, aplica- se:
- O primeiro par de marca zero ativa o ponto de referência para todas as verificações subsequentes. Os outros pares de marca zero devem ter distância especificada para o primeiro par de marca zero.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Desvio em quadrantes (1 pulso = 4 quadrantes).

Remedy:
- Verificar que os cabos do encoder estão conectados corretamente com a EMC.
- Verificar as conexões do plug.
- Substituir o encoder e o cabo do encoder.
- Remover qualquer sujeira do disco codificado ou campos magnéticos fortes.

232432 <location>Encoder 2: Adaptação de posição do rotor corrigida, desvio

Message value: %1
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Na trilha A/B houve perda de pulsos ou então uma contagem excessiva destes. Uma correção destes pulsos está sendo executada neste momento.
Valor de advertência (r2124, representação decimal):
Último desvio medido da distância de marca zero em incrementos (4 incrementos = 1 traço de encoder).
O sinal indica o sentido de deslocamento ao determinar a distância da marca zero.
Remedy:
- Verificar se os cabos dos encoders estão encaminhados em conformidade com o EMC.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.
- Controlar a freqüência limite do encoder.
- Adaptar os parâmetros para a distância da marca zero (p0424, p0425).

232442 <location>Encoder 2: Tensão da bateria, pré-aviso

Message value: -
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Em estado desligado o encoder utiliza uma bateria para o backup das informações de Multiturn (multi-voltas). Se a tensão da bateria baixar mais ainda, as informações do Multiturn não poderão mais ser armazenadas.
Remedy: Substituir a bateria.

232443 <location>Encoder 2: Nível de sinal unipolar C/D fora de especificação.

Message value: Causa da Falha: %1 bin
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM

Cause: O nível unipolar (CP/CN ou DP/DN) para encoder 2 esta fora da tolerância permitida.
Valor do alarme (r2124, valor em binário):
Bit 0 = 1: Um dos dois CP ou CN fora da tolerância.
Bit 16= 1: Um dos dois DP ou DN fora da tolerância.
O nível do sinal uniolar nominal do encoder deve ter limites de 2500 mV +/- 500 mV.
Os limites de resposta são < 1700 mV and > 3300 mV.
Nota:
O nível do sinal não será avaliado a menos que as seguintes condições sejam satisfeitas:
- Propriedades disponíveis do Sensor Module (r0459.31 = 1).
- Monitoramento ativo (p0437.31 = 1).

Remedy: - Verificar que os cabos do encoder e blindagem estão de acordo com a EMC.
- Verificar as conexões do plug e contatos dos cabos do encoder.
- São as trilhas C/D conectadas corretamente (ter o sinal de linha CP e CN ou DP e DN sejam alternados)?
- Substituir o cabo do encoder.

232460 <location>Encoder 2: Canal A do sensor analógico falhou

Message value: %1
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: A tensão de entrada do sensor analógico é fora dos limites permissíveis.
Valor do alarme (r2124, representação decimal):
1: Tensão de entrada fora do alcance de detecção de medição.
2: Tensão de entrada fora do alcance de medição ajustada em p4673.
3: O valor absoluto de da tensão de entrada excedeu limite (p4676).
Remedy: Para indicação do valor de alarme = 1:
- Verifique a saída de tensão do sensor analógico.
Para indicação de valor do alarme = 2:
- Verificar a tensão da configuração para cada período de encoder (p4673).
Para indicação de valor de alarme = 3.
- Verifique o alcance do limite de configuração e aumento se necessário (p4676).

232461 <location>Encoder 2: Canal B do sensor analógico falhou

Message value: %1
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: A tensão de entrada do sensor analógico está fora do limite permissível.
Valor do alarme (r2124, representação decimal).
1: Tensão de entrada fora da faixa de medição detectável.
2: Tensão de entrada fora da faixa de medição ajustada em (p4675).
3: O valor absoluto da tensão de entrada excedeu a faixa de limite (p4676).
Remedy: Para indicação do valor de alarme = 1:
- Verifique a saída de tensão do sensor analógico.
Para indicação de valor do alarme = 2:
- Verificar a tensão da configuração para cada período de encoder (p4675).
Para indicação de valor de alarme = 3.
- Verifique o alcance do limite de configuração e aumento se necessário (p4676).

232462 <location>Encoder 2: Sensor analógico sem canal ativo.

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Canal A e B não ativada para o sensor analógico.

Remedy: - Canal ativo A e/ou canal B (p4670).
- Verifique a configuração do encoder (p0404.17).
See also: p4670

232463 <location>Encoder 2: O valor de posição do sensor analógico excede o valor limite

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O valor de posição excedeu a faixa permitida de -0.5 ... +0.5.
Valor de advertência (r2124, interpretar como decimal):
1: Valor de posição do sensor LVDT.
2: Valor de posição da característica do encoder.

Remedy: Para o valor de advertência = 1:
- Verificar a relação de transmissão do LVDT (p4678).
- Verificar a conexão do sinal de referência na pista B.
Para o valor de advertência = 2:
- Verificar os coeficientes da característica (p4663 ... p4666).

232470 <location>Encoder 2: Contaminação detectada.

Message value: -

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: No caso da interface alternativa do sistema de encoder no Sensor Module Cabinet 30 (SMC30), contaminação do encoder é sinalizado via o sinal 0 no terminal X521.7.

Remedy: - Verificar as conexões.
- Substitua o enconder ou o cabo do encoder.

232500 <location>Encoder 2: Acompanhamento de posição área de deslocamento excedida

Message value: -

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Para um eixo linear configurado sem módulo de correção, acionamento/encoder o máximo possível do limite de movimento foi excedido. O valor mostrado será lido no p0412 e interpretado como o número de revoluções do motor.
Quando p0411.0 = 1, o máximo limite de movimento configurado para um eixo linear é definido para ser 64x (+/- 32x) o ajustado no p0421.
Quando p0411.3 = 1, o máximo limite de movimento configurado para um eixo linear é pré-definido (valor padrão) para o valor mais alto possível e igual +/-p0412/2 (arredondando na rotação inteira). O valor máximo possível depende do número de pulsos (p0408) e resolução fina (p0419).

Remedy: A falha deve ser eliminada da seguinte forma:
- Ativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 4).
- Resetar a posição do rastreamento de posição (p0411.2 = 1).
- Desativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 0).

Em seguida a falha deve ser quitada e executado um ajuste do encoder absoluto.

232501 <location>Encoder 2: Acompanhamento de posição, posição fora da janela de tolerância

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: O acionamento/encoder foi movimentado desligado por um percurso acima do ajustado na janela de tolerância. A relação entre a mecânica e o encoder pode não coincidir mais.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Desvio em relação à última posição do encoder em incrementos do valor absoluto.
O sinal indica o sentido de deslocamento.
Nota:
O desvio encontrado também é indicado no r0477.
See also: p0413, r0477

Remedy: Resetar o rastreamento de posição da seguinte forma:
- Ativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 4).
- Resetar a posição do rastreamento de posição (p0411.2 = 1).
- Desativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 0).

Em seguida a falha deve ser quitada e, se necessário, ser executado um ajuste do encoder absoluto (p2507).
See also: p0010, p2507

232502 <location>Encoder 2: Encoder com transmissão de medição sem sinais válidos

Message value: -

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF1 (OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: O encoder com transmissão de medição não disponibiliza mais nenhum sinal válido.

Remedy: Deve-se providenciar que todos encoders instalados com transmissão de medição forneçam valores reais válidos durante a operação.

232503 <location>Encoder 2: O rastreamento de posição não permite ser resetado

Message value: -

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: A varredura de posição para medição na redução não pode ser zerada.

Remedy: A falha deve ser eliminada da seguinte forma:
- Ativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 4).
- Resetar a posição do rastreamento de posição (p0411.2 = 1).
- Desativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 0).

Em seguida a falha deve ser quitada e executado um ajuste do encoder absoluto.

232700 <location>Encoder 2: Teste de efetividade não provê o valor esperado

Message value: Causa da Falha: %1 bin

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: A palavra de falha do encoder DRIVE-CLiQ fornece os bits de falha que tem que ser ajustados.
Identificação de falha (r0949, valor em binário):
Bit x = 1: Teste efetivo x sem sucesso.
Remedy: Substituir o encoder.

232800 <location>Encoder 2: Mensagem coletiva

Message value: -
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Acknowledge: SEM
Cause: O encoder do motor detectou pelo menos um erro.
Remedy: Avaliação das demais mensagens atuais.

232801 <location>Encoder 2 DRIVE-CLiQ: Falta sinal de vida

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu na Control Unit do encoder envolvido.
Causa de falha:
10 (=0A hex):
O bit de sinal de conexão no telegramaaa de recebimento não está ajustado.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro
Remedy: - verifique se a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos estão de acordo com a EMC.
- substitua o respectivo componente.
See also: p9916

232802 <location>Encoder 2: Timeout

Message value: %1
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Ocorreu um intervalo no encoder 2.
Falha (r0949, representação decimall):
yx hex: y = função envolvida (diagnóstico de falhas interno da Siemens), x = tempo envolvido
x = 9:
Timeout do intervalo rápido de tempo (ciclo de controlador de corrente).
x = A:
Timeout do intervalo médio de tempo.
x = C:
Timeout do intervalo lento de tempo.
yx = 3E7:
Timeout ao esperar pelo SYNO, (ex. um retorno inesperado para o modo acíclico).

Remedy: Aumente o tempo de amostragem do controlador de corrente.
Nota:
Para um tempo de amostragem de controlador de corrente = 31.25 µs, utilize um SMx20 com número de ordem 6SL3055-0AA00-5xA3.

232804 <location>Encoder 2: Erro de checksum

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: POWER ON (IMEDIATAMENTE)

Cause: Um erro de checksum ocorreu quando lendo o programa da memória no Sensor Module.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyyyxxxx hex
yyyy: Área de memória envolvida.
xxxx: Diferença entre a checksum do POWER ON e a checksum atual.

Remedy: - realize um POWER ON (desligar/ligar).
- atualize o firmware para a última versão (>= V2.6 HF3, >= V4.3 SP2, >= V4.4).
- verifique se a temperatura ambiente permitida é atendida para o componente.
- substitua o Sensor Module.

232805 <location>Encoder 2: Checksum EEPROM incorreto

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Dados internos de parâmetro estão corrompidos.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
01: Acesso EEPROM com erro.
02: Número de blocos no EEPROM muito alto.

Remedy: Substituir módulo.

232806 <location>Encoder 2: Inicialização falhou

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS

Cause: A inicialização do encoder falhou.
Falha (r0949, representante hexadecimall):
Bit 0, 1: Inicialização do encoder com o motor em rotação falhou (desvio envolvendo posicionamento grosso e fino no pulso/4 do encoder).
Bit 2: Meia tensão encontrada para trilha A sem sucesso.
Bit 3: Meia tensão encontrada para trilha B sem sucesso.
Bit 4: Meia tensão encontrada para entrada de aceleração sem sucesso.
Bit 5: Meia tensão encontrada para pista de segurança A sem sucesso.
Bit 6: Meia tensão encontrada para pista de segurança B sem sucesso.
Bit 7: Meia tensão encontrada para pista C sem sucesso.
Bit 8: Meia tensão encontrada para pista D sem sucesso.
Bit 9: Meia tensão encontrada para pista R sem sucesso.
Bit 10: A diferença em meia tensão entre A e B é muito grande (> 0.5V).
Bit 11: A diferença em meia tensão entre C e D é muito grande (> 0.5V).
Bit 12: A diferença em meia tensão entre a segurança A e segurança B é muito grande (> 0.5V).
Bit 13: A diferença em meia tensão entre A e segurança B é muito grande (> 0.5V).
Bit 14: A diferença em meia tensão entre B e segurança A é muito grande (> 0.5V).
Bit 15: O desvio-padrão do cálculo de meia tensão é muito grande(> 0.3V).
Bit 16: Falha interna - falha na leitura do registro (CAFE).
Bit 17: Falha interna - falha na escrita do registro (CAFE).
Bit 18: Falha interna - Sem meia tensão disponível.
Bit 19: Erro interno - ADC erro de acesso.
Bit 20: Erro interno - nenhum zero cruzamento encontrado.
Bit 28: Erro na inicialização da unidade de medição EnDat 2.2.
Bit 29: Erro na leitura de dados da unidade de medição EnDat 2.2.
Bit 30: Checksum EEPROM da unidade de medição EnDat 2.2 incorreta.
Bit 31: Dados da unidade de medição EnDat 2.2 inconsistente.
Nota:
Bit 0, 1: Acima de 6SL3055-0AA00-5*A0
Bits 2 ... 20: 6SL3055-0AA00-5*A1 e mais alto.

Remedy: Confirme falha.
No caso da falha não permitir sua confirmação:
Bit 2 ... 9: Verifique a alimentação da tensão do encoder.
Bit 2 ... 14: Verifique o cabo correspondente.
Bit 15 sem mais nenhum Bit: Verifique a pista R, verifique os ajustes no p0404.
Bit 28: Verifique o cabo entre o conversor EnDat 2.2 e a unidade de medição.
Bit 29 ... 31: Substitua a unidade de medição com defeito.

232811 <location>Encoder 2: Número de série de encoder alterado

Message value: -

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O número de série do encoder sofreu alteração. A alteração somente é verificada em encoders com número de série (ex. encoder EnDat).
- O encoder foi substituído.
Nota:
Com o controle de posição o número de série é incorporado durante o início do ajuste (p2507 = 2).
Para encoder ajustado (p2507 = 3) o número de série é verificado quanto à uma alteração e, se necessário, resetado o ajuste (p2507 = 1).
Proceda da seguinte maneira para ocultar a monitoração do número de série:
- ajuste os seguintes números de série para o correspondente dado de encoder: p0441 = FF, p0442 = 0, p0442 = 0, p0443 = 0, p0444 = 0, p0445 = 0.

Remedy: Realizar o ajuste mecânico do encoder. Incorporar o número de série com p0440 = 1.

232812 <location>Encoder 2: Ciclo ou Timing RX / TX solicitado não é suportado

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Um ciclo ou Timing RX/TX solicitado pela Control Unit não será suportado.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
0: O ciclo de aplicação não é suportado.
1: O ciclo DRIVE-CLiQ não é suportado.
2: O intervalo entre os momentos RX e TX é muito pequeno.
3: O momento TX é muito adiantado.

Remedy: Executar o POWER ON para todos os componentes (desligar e ligar).

232813 <location>Encoder 2: Unidade lógica de hardware falhou

Message value: Causa da Falha: %1 bin

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS

Cause: A word de falha do encoder DRIVE-CLiQ fornece os bits de falha que devem ser configurados.
Identificação de falha (r0949, valor em binária):
Bit 0: ALU watchdog respondeu.
Bit 1: ALU detectou um erro no sinal de vida.

Remedy: Substituir o encoder.

232820 <location>Encoder 2 DRIVE-CLiQ: Telegrama com erro

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit para o encoder.
Causas da falha:
1 (= 01 hex):
Erro de checksum (Erro de CRC).
2 (= 02 hex):
O telegramaaa é menor do que o especificado em byte de extensão ou na lista de recepção.
3 (= 03 hex):
O telegramaaa é maior do que especificado em byte de extensão ou na lista de recepção.
4 (= 04 hex):
O comprimento do telegramaaa de recepção não corresponde com a lista de recepção.
5 (= 05 hex):
O tipo de telegramaaa de recepção não corresponde com a lista de recepção.
6 (= 06 hex):
O endereço do componente no telegramaaa e na lista de recepção não correspondem.
7 (= 07 hex):
É esperado um telegramaaa SYNC - mas o telegramaaa recebido não é um telegramaaa SYNC.
8 (= 08 hex):
Nenhum telegramaaa SYNC é esperado - mas o telegramaaa recebido é único
9 (= 09 hex):
O bit de erro no telegramaaa de recepção está habilitado.
16 (= 10 hex):
O telegramaaa de recepção está muito antecipado.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: - execute POWER ON (ligar/desligar).
- verifique a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMC.
- verifique a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
See also: p9916

232835 <location>Encoder 2 DRIVE-CLiQ: Transmissão cíclica de dados com falha

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit para o encoder. Os nós não enviam nem recebem de modo sincronizado.
Causas da falha:
33 (= 21 hex):
O telegramaaa cíclico não foi recebido.
34 (= 22 hex):
Intervalo na lista de recepção de telegramaaa.
64 (= 40 hex):
Intervalo na lista de envio de telegramaaa.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: - Executar POWER ON.
- Substituir o respectivo componente.
See also: p9916

232836 <location>Encoder 2 DRIVE-CLiQ: Erro de envio de dados DRIVE-CLiQ

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit para o encoder. Os dados não podem ser enviados.
Causas da falha:
65 (= 41 hex):
O tipo de telegramaaa não corresponde na lista de envio.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: Executar POWER ON

232837 <location>Encoder 2 DRIVE-CLiQ: Componente danificado

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Falha encontrada no componente DRIVE-CLiQ envolvido. Falha de hardware não pode ser excluída.
Causa de falhas:
32 (= 20 hex):
Erro no cabeçalho do telegramaaa.
35 (= 23 hex):
Erro de recebimento. A memória de buffer do telegramaaa contém um erro.
66 (=42 hex):
Erro de envio: A memória do buffer de telegramaaa contém um erro.
67 (=43 hex):
Erro de envio: A memória de buffer de telegramaaa contém um erro.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: - Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Se necessário, utilizar outro soquete DRIVE-CLiQ (p9904).
- Substituir o respectivo componente.

232840 <location>Encoder 2 DRIVE-CLiQ: erro abaixo do limiar de sinalização

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Ocorreu um erro DRIVE-CLiQ abaixo do limiar de sinalização.
Causa da falha:
1 (= 01 hex):
Erro de checksum (erro de CRC).
2 (= 02 hex):
O telegrama é mais curto que o especificado no byte de comprimento ou na lista de recebimento.
3 (= 03 hex):
O telegrama é mais extenso do que o especificado no byte de comprimento ou na lista de recebimento.
4 (= 04 hex):
O comprimento do telegrama de recebimento não é compatível com a lista de recebimento.
5 (= 05 hex):
O tipo do telegrama de recebimento não é compatível com a lista de recebimento.
6 (= 06 hex):
O endereço do componente no telegrama e na lista de recebimento não batem.
7 (= 07 hex):
Um telegrama SYNC é esperado - mas o telegrama tecebido não é um telegrama SYNC.
8 (= 08 hex):
Nenhum telegrama SYNC é esperado - mas o telegrama recebido é SYNC.
9 (= 09 hex):
O bit de erro no telegrama de recebimento é ligado.
10 (= 0A hex):
O bit de sinal de conexão no telegrama de recebimento não está ligado.
11 (= 0B hex):
Erro de sincronização durante a transferência cíclica de dados.
16 (= 10 hex):
O telegrama de recebimento está adiantado.
32 (= 20 hex):
Erro no cabeçalho do telegrama.
33 (= 21 hex):
O telegrama cíclico não foi recebido.
34 (= 22 hex):
Estouro de tempo na lista de recebimento de telegramas.
35 (= 23 hex):
Erro de recebimento: A memória do buffer do telegrama contém um erro.
64 (= 40 hex):
Estouro de tempo na lista de envio de telegramas.
65 (= 41 hex):
Tipo de telegrama não é compatível com a lista de envio.
66 (= 42 hex):
Erro de envio: A memória do buffer de telegrama contém um erro.
67 (= 43 hex):
Erro de envio: A memória do buffer de telegrama contém um erro.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas conforme segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa do erro

Remedy: - verifique o projeto de gabinete elétrico e o roteamento de cabo para a conformidade EMC
- verifique a fiação DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
See also: p9916

232845 <location>Encoder 2 DRIVE-CLiQ: Transmissão cíclica de dados com falha

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit para o encoder.
Causas da falha:
11 (= 0B hex):
Erro de sincronização durante a transferência cíclica de dados alternados.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: Executar o POWER ON (desligar e ligar).
See also: p9916

232850 <location>Encoder 2: Avaliação do encoder erro interno de software

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: POWER ON

Cause: Erro interno de software ocorrido no Sensor Module do encoder 2.
Falha (r0949, representação decimall):
1: O intervalo de tempo em segundo plano está bloqueado.
2: O checksum pela memória de códigos não confere.
10000: A memória OEM do encoder EnDat contém dados que não podem ser interpretados.
11000 - 11499: Dado descritivo para EEPROM incorreto.
11500 - 11899: Dado de calibração para EEPROM incorreto.
11900 - 11999: Dado de configuração para EEPROM incorreto.
12000 - 12008: Falha de comunicação com o conversor AD.
16000: Erro no aplicação de inicialização do encoder DRIVE-CLiQ.
16001: Erro ALU na inicialização do encoder DRIVE-CLiQ.
16002: Erro na inicialização encoder DRIVE-CLiQ HISI / SISI.
16003: Erro na inicialização de segurança encoder DRIVE-CLiQ.
16004: Erro no sistema interno encoder DRIVE-CLiQ.

Remedy: - Trocar o Sensor Module.
- Se necessário, atualizar o Firmware no Sensor Module.
- Contatar a Hotline.

232851 <location>Encoder 2 DRIVE-CLiQ (CU): Faltando sinal-de-vida

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Ocorreu erro na comunicação DRIVE-CLiQ do Sensor Module (encoder 2) envolvido a Control Unit.
O componente DRIVE-CLiQ não definiu o sinal de conexão para a Control Unit.
Causa de falha:
10 (= 0A hex):
O bit de sinal de conexão no telegramaaa de recebimento não é ajustado.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: - Atualize o firmware do componente envolvido.
- realize um POWER ON (desligar/ligar para o componente envolvido.

232860 <location>Encoder 2 DRIVE-CLiQ (CU): Erro de telegrama

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Ocorreu erro na comunicação DRIVE-CLiQ do Sensor Module (encoder 2) envolvido a Control Unit.
Causa de falha:
1 (= 01 hex):
Erro de checksum (Erro de CRC).
2 (= 02 hex):
O telegramaaa é menor do que o especificado em byte de extensão ou na lista de recepção.
3 (= 03 hex):
O telegramaaa é maior do que especificado em byte de extensão ou na lista de recepção.
4 (= 04 hex):
O comprimento do telegramaaa de recepção não corresponde com a lista de recepção.
5 (= 05 hex):
O tipo de telegramaaa de recepção não corresponde com a lista de recepção.
6 (= 06 hex):
O endereço da unidade de potência no telegramaaa e na lista de recepção não correspondem.
9 (= 09 hex):
O bit de erro no telegramaaa de recepção está habilitado.
16 (= 10 hex):
O telegramaaa de recepção está muito antecipado.
17 (= 11 hex):
Erro CRC e o telegramaaa de recebimento está muito adiantado.
18 (= 12 hex):
O telegramaaa é menor do que o especificado no byte de extensão ou na lista de recepção e o telegramaaa de recebimento está muito adiantado.
19 (= 13 hex):
O telegramaaa é maior do que o especificado no byte de extensão ou na lista de recepção e o telegramaaa de recebimento está muito adiantado.
20 (=14 hex):
O comprimento do telegramaaa de recebimento não corresponde com a lista de recepção e o telegramaaa de recebimento está muito adiantado.
21 (=15 hex):
O tipo de telegramaaa de recebimento não corresponde com a lista de recepção e o telegramaaa de recebimento está muito adiantado.
22 (=16 hex):
O endereço da unidade de potência no telegramaaa e na lista de recepção não corresponde e o telegramaaa de recebimento está muito adiantado.
25 (=19 hex):
O bit de erro no telegramaaa de recebimento é ajustado e o telegramaaa de recebimento está muito adiantado.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: - execute POWER ON (ligar/desligar).
- verifique a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMC.
- verifique a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
See also: p9915

232875 <location>Encoder 2 DRIVE-CLiQ (CU): Falha tensão alimentação

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Falha em uma comunicação DRIVE-CLiQ no componente DRIVE-CLiQ envolvido aos sinais da Control Unit que fornece tensão.
Causa de falha:
9 (= 09 hex):
A tensão da alimentação de energia para o componentes falhou.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: - realize um POWER ON (desligar/ligar).
- verifique a fiação de tensão de alimentação de energia para o componente DRIVE-CLiQ (cabo rompidos, contatos, ...).
- verifique o dimensionamento de alimentação de energia para o componente DRIVE-CLiQ.

232885 <location>Encoder 2 DRIVE-CLiQ (CU): Dados cíclicos transferem erro

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Ocorreu erro na comunicação DRIVE-CLiQ do Sensor Module (encoder 2) envolvido a Control Unit.
Os nós não enviam nem recebem de modo sincronizado.
Causa de falha:
26 (= 1A hex):
Bit de sinal de conexão no telegramaaa de recebimento não ajustado no telegramaaa de recebimento está muito adiantado.
33 (= 21 hex):
O telegramaaa cíclico não foi recebido.
34 (= 22 hex):
O intervalo na lista de recepção de telegramaaa.
64 (= 40 hex):
Intervalo na lista de envio de telegramaaa.
98(= 62 hex):
Erro na transição à operação cíclica.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: - Verificar a tensão de alimentação do respectivo componente.
- Executar POWER ON.
- Substituir o respectivo componente.
See also: p9915

232886 <location>Encoder 2 DRIVE-CLiQ (CU): Erro ao enviar dados DRIVE-CLiQ

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Ocorreu erro na comunicação DRIVE-CLiQ do Sensor Module (encoder 2) envolvido a Control Unit.
Não foi possível enviar os dados..
Causa de falha:
65 (= 41 hex):
O tipo de telegramaaa não corresponde com a lista de envio.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: Executar POWER ON

232887 <location>Encoder 2 DRIVE-CLiQ (CU): Falha no componente

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Encontrada falha no componente DRIVE-CLiQ envolvendo (Sensor Module para encoder 2). Falha de hardware não pode ser excluída.
Causa de falha:
32 (= 20 hex):
Erro no cabeçalho do telegramaaa.
35 (= 23 hex):
Erro de recebimento: A memória buffer do telegramaaa contém um erro.
66 (= 42 hex):
Erro de envio: A memória buffer do telegramaaa contém um erro.
67 (= 43 hex):
Erro de envio: A memória buffer do telegramaaa contém um erro.
96 (= 60 hex):
Resposta recebida com atraso durante tempo de execução da medição.
97 (= 61 hex):
Tempo para começar a trocar características dos dados muito longo.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: - Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Se necessário, utilizar outro soquete DRIVE-CLiQ (p9904).
- Substituir o respectivo componente.

232895 <location>Encoder 2 DRIVE-CLiQ (CU): Alternando dados cíclicos transferem erro

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Ocorreu erro na comunicação DRIVE-CLiQ do Sensor Module (encoder 2) envolvido a Control Unit.
Causa da falha:
11 (= 0B hex):
Erro na sincronização durante a transferência alternada de dados cíclicos.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro
Remedy: Executar POWER ON
See also: p9915

232896 <location>Encoder 2 DRIVE-CLiQ (CU): Propriedades de componente inconsistente

Message value: Número do componente: %1
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: Servo: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)
Vector: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)
Hla: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: As propriedades do componente DRIVE-CLiQ (Sensor Module para encoder 2) indicado pelo valor de falha alteraram-se de forma incompatível com a inicialização. Uma causa pode ser, por exemplo, a substituição de um cabo DRIVE-CLiQ ou um componente DRIVE-CLiQ.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Número do componente.
Remedy: - Executar POWER ON.
- Para uma substituição, utilizar os mesmos tipos de componentes e versões de Firmware, se possível.
- Ao substituir um cabo, somente utilizar cabos com o mesmo comprimento dos cabos originais ou o mais próximo possível (verifique o comprometimento com o comprimento máximo dos cabos).

232899 <location>Encoder 2: Falha desconhecida

Message value: Nova mensagem: %1
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Cause: Uma falha ocorreu no Sensor Module para encoder 2, falha que não pode ser interpretada pelo firmware da Control Unit .
Isso pode ocorrer se o firmware deste componente é mais recente que o firmware da Control Unit.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Número da falha.
Nota:
Se necessário, a importância desta nova falha pode ser lida em uma descrição mais recente da Control Unit.
Remedy: - Substituir o Firmware do Sensor Module por um de versão mais antiga (r0148).
- Atualizar o Firmware da Control Unit (r0018).

232902 <location>Encoder 2: Ocorreu um erro de SPI-Bus

Message value: %1
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Erro na operação do bus SPI interno.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Remedy: - Trocar o Sensor Module.
- Se necessário, atualizar o Firmware no Sensor Module.
- Contatar a Hotline.

232903 <location>Encoder 2: Ocorreu um erro de I2C-BUS

Message value: %1
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Erro na operação do bus I2C interno.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
Remedy: - Trocar o Sensor Module.
- Se necessário, atualizar o Firmware no Sensor Module.
- Contatar a Hotline.

232905 <location>Encoder 2: Parametrização falha

Message value: Parametro: %1, informação suplementar: %2
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Um parâmetro do encoder 2 foi detectado como incorreto.
É possível que o tipo de encoder parametrizado não corresponda com o conectado.
O parâmetro afetado pode ser determinado da seguinte maneira:
- determine o número de parâmetro pelo valor de falha (r0949).
- determine o índice de parâmetro (p0187).
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
yyyyxxxx dec: yyyy = Informação adicional, xxxx = parâmetro
yyyy = 421:
Para um encoder EnDat/SSI, a posição absoluta no protocolo deve ser menor ou igual a 30 bits.
yyyy = 0:
Nenhuma informação disponível.
yyyy = 1:
O nível HTL (p0405.1 = 0) combinado com o monitoramento de pistas A/B <> -A/B (p0405.2 = 1) não é suportado neste componente.
yyyy = 2:
No p0400 foi especificado um código para um encoder identificado, mas não foi realizada nenhuma identificação. Inicie uma nova identificação de encoder.
yyyy = 3:
No p0400 foi especificado um código para um encoder identificado, mas não foi realizada nenhuma identificação. Selecione no p0400 um encoder da lista com um código < 10000.
yyyy = 4:
O encoder SSI (p0404.9 = 1) sem pista A/B não é suportado por este componente.
yyyy = 5:
No encoder SQW o valor no p4686 é maior do que o valor no p0425.
yyyy = 6:
O encoder DRIVE-CLiQ não pode ser empregado com esta versão de firmware.
yyyy = 7:
Para o encoder SQW a correção Xact1 (p0437.2) é permitida somente com marcas zero equidistantes.
yyyy = 8:
A largura de pares de pólos do motor não é suportada pela régua linear empregada.
yyyy = 9:
O comprimento da posição no protocolo EnDat pode ser de no máximo 32 bits.
yyyy = 10:
O encoder conectado não é suportado.
yyyy = 11:
O hardware não suporta o monitoramento de pista.

Remedy: - Verificar se o tipo de encoder conectado está compatível com o encoder que foi parametrizado.
- Corrigir o parâmetro especificado para a identificação de falha (r0949) e p0187.
- Para o parâmetro número = 314:
- Verificar o número de par de pólos e relação de medição da engrenagem. O quociente do "número de par de pólos" dividido por "relação de medição da engrenagem" deve ser menor ou igual a 1000 ((r0313 * p0433) / p0432 <= 1000).

232912 <location>Encoder 2: Combinação de dispositivo não é permitida

Message value: %1
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: OFF1 (NENHUM)
Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS

Cause: A combinação de dispositivo selecionado não é suportada.
Falha (r0949, representação decimall):
1003:
A unidade de medição conectada não pode ser operada com o conversor EnDat 2.2. Por exemplo, a unidade de medição tem um número/resolução de pulso de 2^n.
1005:
O tipo de unidade de medição (incremental) não é suportado pelo conversor EnDat 2.2.
1006:
O tempo de duração máxima (31.25 µs) da transferência EnDat foi excedida.
2001:
A combinação de ajuste do ciclo de controlador de corrente, ciclo DP e o ciclo de Safety, não é suportado pelo conversor EnDat 2.2.
2002:
A resolução da unidade de medição linear não corresponde com a largura de par de polos do motor linear

Remedy: Para o valor de falha = 1003, 1005, 1006:
- Utilize uma unidade de medição permitida.
Para o valor de falha = 2001:
- Ajuste uma combinação de ciclo permitida (se necessário, utilize ajustes-padrão).
Para o valor de falha = 2002:
- Utilize uma unidade de medição com uma resolução baixa (p0422).

232915 <location>Encoder 2: Erro de configuração

Message value: %1
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: A configuração do encoder 2 está incorreta.
Valor de advertência (r2124, interpretar como decimal):
1:
A reparametrização entre falha/alarme não é permitida.
419:
Na resolução fina Gx_XIST2 configurada o encoder detectou um possível valor máximo absoluto e real de posição (r0483), o qual não pode mais ser representado em apenas 32 Bits.

Remedy: Para o valor de alarme = 1:
Não realize nenhuma reparametrização entre falha/alarme.
Para o valor de alarme = 419:
Reduza a resolução fina (p0419) ou desative o monitoramento (p0437.25), se a faixa de multigiros completa não for exigida.

232916 <location>Encoder 2: Falha de parametrização.

Message value: Parametro: %1, informação suplementar: %2
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: O parâmetro do encoder 2 foi detectado como sendo incorreto.
É possível o tipo de encoder parametrizado não corresponde ao encoder conectado.
O parâmetro envolvido pode ser determinado como segue:
- Determinar o número do parâmetro usando o valor da falta (r0949).
- Determinar o parâmetro indexado (p0187).
Valor da falha (r0949, valor em decimal):
Número do parâmetro.

Remedy: - Verificar se o tipo de encoder conectado esta compatível com o encoder que foi parametrizado.
- Corrigir o parâmetro especificado para a Identificação da falha (r0949) e p0187.

232920 <location>Encoder 2: Falha do sensor de temperatura

Message value: Causa da falha: %1, número do canal: %2

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Ocorreu um erro na avaliação do sensor de temperatura.
Causa de falha:
1 (= 01 hex):
Ruptura de fio ou sensor não conectado (KTY: R > 1630 Ohm).
2 (= 02 hex):
Resistência medida está muito baixa (PTC: R < 20 Ohm, KTY: R < 50 Ohm).
Valores adicionais:
Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: - Verificar o cabo de encoder quanto tipo e conexão corretos.
- Verificar a ativação do sensor de temperatura no p0600 até p0603.
- Substituir o Sensor Module (defeito de hardware ou dados de calibração incorretos).

232930 <location>Encoder 2: Dados salvos pelo registrador de dados

Message value: -

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Para a função ativada "Data logger" [Registrador de Dados] (p0437.0 = 1) ocorreu uma falha com o Sensor Module. Este alarme indica que os dados de diagnóstico correspondentes à falha foram salvos no cartão de memória.
Os dados de diagnóstico são salvos nas seguintes pastas:
/USER/SINAMICS/DATA/SMTRC00.BIN
...
/USER/SINAMICS/DATA/SMTRC07.BIN
/USER/SINAMICS/DATA/SMTRCIDX.TXT
As seguintes informações são contidas no arquivo TXT:
- Exibição do último arquivo BIN gravado.
- Número das operações de gravação ainda possíveis (de 10000 descendentes).
Nota:
Somente a Siemens pode avaliar os arquivos BIN.

Remedy: Não necessário.
O alarme desaparece automaticamente.
O registrador de dados está pronto para registrar os próximos casos de falha.

232940 <location>Encoder 2: Tensão S1 incorreta de sensor de eixo

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A tensão do sensor analógico S1 está fora da faixa permitida.
Falha (r0949, representação decimall):
Nível de sinal do sensor S1.
Nota:
Um nível de sinal de 500 mV corresponde ao valor numérico de 500 dec.

Remedy: - Verificar a ferramenta de fixação.
- Verificar e, se necessário, corrigir a tolerância (p5040).
- Verificar e, se necessário, corrigir os limites (p5041).
- Verificar o sensor analógico S1 e as conexões.
See also: p5040, p5041

232950 <location>Encoder 2: Erro interno de software

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF1 (OFF2)

Acknowledge: POWER ON

Cause: Ocorreu um erro de software interno.
Falha (r0949, representação decimall):
Informações sobre a origem de falha:
Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Remedy: - Se necessário, atualize o firmware no Sensor Module para a última versão.
- contate a linha direta.

232999 <location>Encoder 2: Alarme desconhecido

Message value: Nova mensagem: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Um alarme ocorreu no Sensor Module para encoder 2 que não pode ser interpretado pelo firmware da Control Unit.
Isto pode ocorrer se o firmware deste componente é mais recente que o firmware da Conrol Unit.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Número do alarme.
Nota:
Se necessário, a importância desta nova falha pode ser lida em uma descrição mais recente da Control Unit.

Remedy: - Substituir o Firmware do Sensor Module por um de versão mais antiga (r0148).
- Atualizar o Firmware da Control Unit (r0018).

233100 <location>Encoder 3: Distância da marca zero com erro

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)

Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS

Cause: A distância medida da marca zero não corresponde à distância da marca zero parametrizada.
Para os encoders codificados por distância, a distância da marca zero é determinada a cada duas marcas zero. Como resultado temos que a falta de uma marca zero que está em função da formação aos pares não pode gerar nenhuma falha e também não tem nenhum efeito sobre o sistema.
A distância para monitoração da distância da marca zero é configurada no p0425 (encoder rotativo) ou p0424 (encoder linear).
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Última distância medida de marca zero em incrementos (4 incrementos = 1 pulso/traço de encoder).
O sinal indica o sentido de deslocamento ao determinar a distância da marca zero.

Remedy: - Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMC.
- Verificar as conexões dos plugs.
- Verificar o tipo de encoder (encoder com marcas zero equidistantes).
- Adaptar o parâmetro para a distância entre marcas zero (p0424, p0425).
- Se a mensagem de saída acima do limite de velocidade, reduzir o tempo do filtro se necessário (p0438).
- Substituir encoder ou cabo do encoder.

233101 <location>Encoder 3: Marca zero falhou

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)

Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS

Cause: A distância da marca zero parametrizada pelo fator 1.5 foi ultrapassada.
A distância para monitoração da distância da marca zero é configurada no p0425 (encoder rotativo) ou p0424 (encoder linear).
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Número de incrementos após o POWER ON ou desde a última marca zero determinada (4 incrementos = 1 pulso/traço de encoder).

Remedy: - Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMC.
- Verificar as conexões.
- Verificar o tipo de encoder (encoder com marcas zero equidistantes).
- Adaptar o parâmetro para a distância entre marcas zero (p0424, p0425).
- Se a mensagem de saída acima do limite de velocidade, reduzir o tempo do filtro se necessário (p0438).
- Quando p0437.1 é ativo, verificar p4686.
- Substituir encoder ou cabo do encoder.

233103 <location>Encoder 3: Erro de amplitude trilha R

Message value: R track: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: A amplitude do sinal de marca zero (pista R) no encoder 3 não está na faixa de tolerância.
O erro pode ser desencadeado através do excesso do nível de tensão unipolar (RP/RN) ou através do valor abaixo da amplitude diferencial mínima.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
yyyyxxxx hex: yyyy = 0, xxxx = Nível de sinal da pista R (16 Bit com sinal)
Os limites de disparo do nível de sinal unipolar do encoder estão na faixa < 1400 mV e > 3500 mV.
O limite de disparo para o nível de sinal diferencial do encoder está na faixa < -1600 mV.
Um nível de sinal de 500 mV de valor de pico corresponde ao valor numérico de 5333 hex = 21299 dec.
Nota:
O valor analógico da falha de amplitude não é medido ao mesmo tempo que a ocorrência da falha do hardware do Sensor Module.
O valor de falha pode ser representado entre -32768 ... 32767 ... 32767 dec (-770 ... 770 mV).
A interpretação do nível de sinal somente é realizada se as seguintes condições estiverem preenchidas:
- Propriedades de Sensor Module disponíveis (r0459.31 = 1).
- Monitoramento ativado (p0437.31 = 1).

Remedy: - verifique a faixa de velocidade; as características de frequência (características de amplitude) do equipamento de medição não podem ser suficientes para a faixa de velocidade.
- verifique se o cabo do encoder e a proteção estão fixados de acordo com o EMC.
- verifique a conexão e contatos do cabo do encoder.
- verifique o tipo de encoder (encoder com marca zero).
- verifique se a marca zero está conectada e o cabo de sinal RP e RN estão conectados corretamente.
- substitua o cabo do encoder.
- se o risco de codificação está sujo ou iluminação antiga, substitua o encoder.

233110 <location>Encoder 3: Comunicação serial interrompida

Message value: Causa da Falha: %1 bin

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS

Cause: A transmissão do protocolo de comunicação serial entre o encoder e o módulo de avaliação está com falha.
Valor de falha (r0949, interpretar como binário):
Bit 0: Bit de alarme no protocolo de posição.
Bit 1: Nível de repouso incorreto no cabo de dados.
Bit 2: O encoder não responde (não retorna nenhum bit de partida dentro de 50 ms).
Bit 3: Erro de CRC: A soma de verificação no protocolo do encoder não é compatível com os dados.
Bit 4: Confirmação de encoder com falha: O encoder interpretou o pedido incorretamente ou ele não pode executá-lo.
Bit 5: Erro interno no driver serial: Foi solicitado um comando Mode inadmissível.
Bit 6: Timeout na leitura cíclica.
Bit 7: Timeout na comunicação de registro.
Bit 8: O protocolo é muito extenso (p. ex. > 64 Bit).
Bit 9: Estouro do buffer de recepção.
Bit 10: Erro de Frame na leitura em duplicidade.
Bit 11: Erro de paridade.
Bit 12: Erro de nível de sinais do cabo de dados durante o tempo monoflop.
Bit 13: Cabo de dados com falha.
Bit 14: Erro na comunicação de registro.
Bit 15: Erro de comunicação interno.
Nota:
Em um encoder EnDat 2.2 o significado do valor de falha encontra-se descrito no F3x135 (x = 1, 2, 3).

Remedy: Para valor de falha, bit 0 = 1:
- Defeito de encoder F31111 pode fornecer detalhes adicionais.

Para valor de falha, bit 1 = 1:
- Tipo de encoder incorreto / substitua o encoder ou cabo do encoder.

Para valor de falha, bit 2 = 1:
- Tipo de encoder incorreto / substitua o encoder ou cabo do encoder.

Para o valor de falha, bit 3 = 1:
- EMC / conecte a proteção do cabo, substitua o encoder ou cabo do encoder.

Para valor de falha, bit 4 = 1:
- EMC / conecte a proteção do cabo, substitua o encoder ou cabo do encoder, substitua o Sensor Module.

Para valor de falha, bit 5 = 1:
- EMC / conecte a proteção do cabo, substitua o encoder ou cabo do encoder, substitua o Sensor Module.

Para valor de falha, bit 6 = 1:
- Atualize o firmware do Sensor Module.

Para valor de falha, bit 7 = 1:
- Tipo de encoder incorreto / substitua o encoder ou cabo de encoder.

Para valor de falha, bit 8 = 1:
- Verifique a parametrização (p0429.2).

Para valor de falha, bit 9 = 1:
- EMC / conecte a proteção do cabo, substitua o encoder ou cabo do encoder, substitua o Sensor Module.

Para valor de falha, bit 10 = 1:
- Verifique a parametrização (p0429.2, p0449).

Para valor de falha, bit 11 = 1:
- Verifique a parametrização (p0436).

Para valor de falha, bit 12 = 1:
- Verifique a parametrização (p0429.6).

Para valor de falha, bit 13 = 1:
- Verifique os dados de linha.

Para o valor de falha, bit 14 = 1:
- Tipo de encoder incorreto / substitua o encoder ou cabo de encoder.

233111 <location>Encoder 3: Falha interna de encoder absoluto

Message value: Causa de falha: %1 bin, informações adicionais: %2

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS

Cause: A palavra de falha do encoder absoluto forneceu bits de falhas definidos.
Falha (r0949, representante binário):
yyyyxxxx hex: yyyy = informação complementar, xxxx = causa de falha
yyyy = 0:
Bit 0: Falha no sistema de iluminação.
Bit 1: Amplitude de sinal muito baixa.
Bit 2: Valor de posição incorreto.
Bit 3: Condição de sobretensão de alimentação de energia de encoder.
Bit 4: Condição de subtensão de alimentação de energia de encoder.
Bit 5: Condição de sobrecorrente de alimentação de energia de encoder.
Bit 6: A bateria precisa ser trocada.
yyyy = 1:
Bit 0: Sinal de amplitude fora da faixa de controle.
Bit 1: Erro na interface de multivoltas
Bit 2: Erro de dados internos (giro simples/multigiros sem etapas únicas).
Bit 3: Erro de interface EEPROM.
Bit 4: Erro de conversão SAR.
Bit 5: Falha para a transferência de dados de registro.
Bit 6: Erro interno identificado no pin de erro (nErr).
Bit 7: Temperatura excedida está ou acima ou abaixo do limite.

Remedy: Para yyyy = 0:
Para valor de falha, bit 0 = 1:
O encoder está com defeito. Substitua o encoder, aonde o encoder de motor tem conexão DRIVE-CLiQ direta: Substitua o motor.
Para valor de falha, bit 1 = 1:
O encoder está com defeito. Substitua o encoder, aonde encoder de motor tem conexão DRIVE-CLiQ direta: Substitua o motor.
Para valor de falha, bit 2 = 1:
O encoder está com defeito. Substitua o encoder, aonde o encoder de motor tem conexão DRIVE-CLiQ direta: Substitua o motor.
Para valor de falha, bit 3 = 1:
Falha na tensão de alimentação de 5 V.
Ao utilizar um SMC: Verifique o cabo de encaixe entre o encoder e o SMC ou substitua o SMC.
Ao utilizar um encoder de motor com conexão DRIVE-CLiQ direta: Substitua o motor.
Para valor de falha, bit 4 = 1:
Falha na tensão de alimentação de 5 V.
Ao utilizar um SMC: Verifique o cabo de encaixe entre o encoder e o SMC ou substitua o SMC.
Ao utilizar um motor com DRIVE-CLiQ: Substitui o motor.
Para valor de falha, bit 5 = 1:
O encoder está com defeito. Substitua o encoder, aonde encoder de motor tem conexão DRIVE-CLiQ direta: Substitua o motor.
Para valor de falha, bit 6 = 1:
É necessário trocar a bateria (somente para encoders com compensação de bateria).
Para yyyy = 1:
Encoder está com defeito. Substitua-o.

233112 <location>Encoder 3: Erro de bit de ajuste no protocolo serial

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS

Cause: O encoder enviou um bit de ajuste errado através do protocolo serial.
Identificação de falha (r0949, valor em binário):
Bit 0: Bit de falha no protocolo de posição.

Remedy: Para a Identificação de falha, bit 0 = 1:
Em caso de um encoder EnDat, F31111 pode fornecer mais detalhes.

233115 <location>Encoder 3: Erro de amplitude da pista A ou B (A^2 + B^2)

Message value: A track: %1, B-track: %2

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS

Cause: A amplitude (raiz de A^2 + B^2) para encoder 3 excedeu a tolerância permitida.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Nível do sinal, faixa B (sinal com 16 bits).
xxxx = Nível do sinal, faixa A (sinal com 16 bits).
O nível do sinal nominal do encoder deve estar na faixa de 375 mV to 600 mV (500 mV -25 % / +20 %).
Os limites de ativação são < 170 mV (observe a freqüência de resposta do encoder) e > 750 mV.
Um nível de sinal de 500mV de valor de pico corresponde a um valor numérico de 5333 hex = 21299 dec.
Nota de módulos de sensores para resolvers (ex.: SMC10 10):
O nível de sinal nominal de 2900 mV (2.0 Vrms). Os limites de resposta são < 1070 mV e > 3582 mV.
Um nível de sinal de amplitude 2900 mV corresponde ao valor numérico de 6666 hex = 26214 dec.
Nota:
O valor analógico da amplitude de erro não são medidos junto com a falha de saída de hardware para o Sensor Module.

Remedy: - Verificar que os cabos do encoder e blindagem estão conectados no EMC correto.
- Verificar a conexão dos plugs.
- Substituir o encoder e o cabo do encoder.
- Verificar o Sensor Module (ex.: contatos).
- O seguinte se aplica ao sistema de medição sem sistema de suporte particular: Ajustar a cabeça de escaneamento e verificar o sistema de suporte da medição de rotação.
- Para sistema de medição com sistema de suporte deles: Assegurar que o encoder não esta submetido a alguma força axial.
O seguinte se aplica para o sistema de medição com seus próprios sistemas de rolamento:
- assegure que o invólucro do encoder não esteja sujeito a nenhuma força axial.

233116 <location>Encoder 3: Erro de amplitude, monitoração da pista A + B

Message value: A track: %1, B-track: %2

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: A amplitude dos sinais de encoder retificados A e B e a amplitude de origem de A^2 + B^2 para encoder 3 não estão na tolerância de largura de banda.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Nível do sinal, faixa B (com sinal 16 bits).
xxxx = Nível do sinal, faixa A (com sinal 16 bits).
Os níveis de sinal do encoder devem estar dentro da faixa de 375 mV até 600 mV (500 mV -25 % / +20 %).
Os limites de resposta são < 130 mV (observar a freqüência de resposta do encoder) e > 955 mV.
Um nível de sinal de 500 mV de valor de pico corresponde ao valor de pico 5333 hex = 21299 dec.
Nota:
Os valores analógicos de erro de amplitude não são medidos juntos com a falha de saída do hardware para os Sensor Modules.

Remedy: - Verificar que os cabos do encoder e blindagem estão conectados no EMC correto.
- Verificar a conexão dos plugs.
- Substituir o encoder e o cabo do encoder.
- Verificar o Sensor Module (ex.: contatos).

233117 <location>Encoder 3: Inversão do sinal A/B/R com erro

Message value: Causa da Falha: %1 bin

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: No encoder de sinais retangulares (bipolar, double ended) o sinal A*, B* e R* não é invertido do sinal A, B e R.
Valor de falha (r0949, interpretar como binário):
Bit 0 ... 15: Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.
Bit 16: Falha na pista A.
Bit 17: Falha na pista B.
Bit 18: Falha na pista R.
Nota:
No SMC30 (apenas número de encomenda 6SL3055-0AA00-5CA0 e 6SL3055-0AA00-5CA1), CUA32, CU310 aplica-se o seguinte:
É utilizado um encoder de sinal retangular sem pista R e o monitoramento de pistas (p0405.2 = 1) está ativado.

Remedy: - Verificar o encoder/cabo.
- O encoder fornece os sinais e com eles sinais invertidos?
Nota:
No SMC30 (apenas número de encomenda 6SL3055-0AA00-5CA0 e 6SL3055-0AA00-5CA1) aplica-se o seguinte:
- Verificar o ajuste do p0405 (p0405.2 = 1 somente é possível se o encoder estiver conectado no X520).
Em um encoder de sinal retangular sem pista R devem ser preparadas as seguintes pontes no X520 (SMC30) ou no X23 (CUA32, CU310):
- Pin 10 (sinal de referência R) <--> Pin 7 (alimentação do encoder, massa)
- Pin 11 (sinal de referência R invertido) <--> Pin 4 (alimentação do encoder)

233118 <location>Encoder 3: Diferença de velocidade fora da tolerância

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS

Cause: Para um encoder HTL/TTL, a diferença de velocidade excedeu o valor no p0492 superior vários ciclos de amostra.
A troca do valor médio da velocidade atual - se aplicado - é monitorado no controle atual do tempo de amostra.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
See also: p0492

Remedy: - Verificar o cabo de alimentação do velocímetro quando a interrupções.
- Verificar o aterramento da blindagem do velocímetro.
- Se necessário, aumentar a diferença máxima por ciclo de amostragem (p0492).

233120 <location>Encoder 3: Falta tensão de alimentação

Message value: Causa da Falha: %1 bin

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS

Cause: Foi detectada uma falha na tensão de alimentação para o encoder 3.
Falha (r0949, representante binário):
Bit 0: Subtensão no cabo Sense.
Bit 1: Sobrecorrente na alimentação do encoder.
Bit 2: Sobrecorrente na alimentação do encoder no cabo de excitação de Resolver negativa.
Bit 3: Sobrecorrente na alimentação do encoder no cabo de excitação de Resolver positiva.
Bit 4: Fornecimento de energia 24V do Power Module (PM) está sobrecarregado.
Bit 5: Sobrecorrente na conexão EnDat do conversor.
Bit 6: Sobretensão da conexão EnDat do conversor.
Bit 7: Falha de hardware na conexão EnDat do conversor.
Nota:
Uma troca acidental dos cabos de encoder 6FX2002-2EQ00-.... e 6FX2002-2CH00-.... pode danificar o encoder, pois os pinos (pins) da tensão operacional estarão invertidos.

Remedy: Para o valor de falha, bit 0 = 1:
- O cabo de encoder está conectado corretamente?
- verifique as conexões de encaixe do cabo do encoder.
- SMC30: verifique a parametrização (p0404.22).
Para o valor de falha, bit 1 = 1:
- O cabo de encoder está conectado corretamente?
- substitua o encoder ou o cabo do encoder.
Para valor de falha, bit2 = 1:
- Cabos do encoder conectados corretamente?
- Substitua o encoder ou os cabos do encoder
Para valor de falha, bit3 = 1:
- Cabos do encoder conectados corretamente?
- Substitua o encoder ou os cabos do encoder
Para valor de falha, bit 5 = 1:
- A unidade de medição está conectada corretamente ao conversor?
- Substitua a unidade de medição ou o cabo à unidade de medição.
Para o valor de falha, bit 6, 7 = 1:
- Substitua o conversor EnDat 2.2 com defeito.

233121 <location>Encoder 3: Posição aproximada incorreta

Message value: -

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS
Cause: Durante a determinação do valor atual foi detectado um erro no módulo.
Por causa deste erro deve-se admitir que a determinação de valor atual fornece uma posição aproximada incorreta.
Remedy: Substituir o motor com DRIVE-CLiQ ou o respectivo Sensor Module.

233122 <location>Encoder 3: Falha de tensão na alimentação interna

Message value: %1
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF1
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: Falha na tensão referência interna de tensão da ASICs para encoder 3.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
1: Referência de erro de tensão.
2: Subtensão interna.
3: Sobretensão interna.
Remedy: Substituir o motor com DRIVE-CLiQ ou o respectivo Sensor Module.

233123 <location>Encoder 3: Nível do sinal unipolar A/B fora de tolerância

Message value: Causa da Falha: %1 bin
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: O nível unipolar (AP/AN ou BP/BN) para encoder 3 esta fora da tolerância permitida.
Identificação de falha (r0949, representação binária):
Bit 0 = 1: Um dos dois AP ou AN fora da tolerância.
Bit 16 = 1: Um dos dois BP ou BN fora da tolerância.
O nível de sinal unipolar nominal do encoder deve estar na faixa 2500 mV +/- 500 mV.
Os limites de resposta são < 1700 mV e > 3300 mV.
Nota:
O nível do sinalnão é avaliado a menos que as condições seguintes sejam satisfeitas:
- Propriedades disponíveis do Sensor Module (r0459.31 = 1).
- Monitoramento ativo (p0437.31 = 1).
Remedy: Garantir que os cabos do encoder e a blindagem estão instalados em um EMC - módulo compatível.
- Verificar as conexões e contatos do cabo do encoder.
- Verificar o curto- circuito de um cabo de sinal com massa ou tensão de operação.
- Substituir o cabo do encoder.

233125 <location>Encoder 3: Erro de amplitude sobrecontrolado na trilha A ou B

Message value: A track: %1, B-track: %2
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS

Cause: A amplitude da faixa A ou B para encoder 3 excedeu a tolerância de banda permitida.
Valor de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Nível do sinal, faixa B (sinal com 16 bits).
xxxx = Nível do sinal, faixa A (sinal com 16 bits).
O nível do sinal nominal do encoder deve estar na faixa 375 mV to 600 mV (500 mV -25/+20 %).
O limite de resposta é > 750 mV. Esta falha também ocorre se o conversor A/D super-controlado.
Um nível de sinal de 500 mV de valor de pico corresponde ao valor numérico de 5333 hex = 21299 dec.
Nota para Sensors Modules para Resolvers (ex.: SMC10):
Como nominal os níveis de sinal estão em 2900 mV (2.0 Veff). O limite de ativação está em > 3582 mV.
Um nível de sinal de amplitude 2900 mV corresponde ao valor numérico de 6666 hex = 26214 dec.
Nota:
Os valores analógicos de erro de amplitude não são medidos ao mesmo tempo com a saída da falha de hardware para Sensor Module.

Remedy: - Confira os cabos do encoder e a blindagem de acordo com EMC.
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder

233126 <location>Encoder 3: Amplitude AB muito elevada

Message value: Amplitude: %1, ângulo: %2

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)

Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS

Cause: A amplitude (raiz de A^2 + B^2 ou |A| + |B|) para encoder 3 excedeu a tolerância permitida.
Falha (r0949, representante hexadecimall):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Ângulo
xxxx = Amplitude, ou seja, raiz de A^2 + B^2 (sem sinal 16 bits)
O nível do sinal nominal do encoder deve estar na faixa 375 mV até 600 mV (500 mV -25/+20 %).
O limite de resposta para (|A| + |B|) é > 1120 mV ou a raiz de (A^2 + B^2) > 955 mV.
Um nível de sinal de 500 mV de valor de pico corresponde ao valor numérico de 299A hex = 10650 dec.
O ângulo 0 ... FFFF hex corresponde a 0 ... 360 graus na melhor posição. Zero grau está presente no zero negativo do crossover da faixa B.
Nota:
Os valores analógicos de erro de amplitude não são medidos juntos com a falha de saída de hardware para o Sensor Module.

Remedy: - Confira os cabos do encoder e a blindagem de acordo com EMC.
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder

233129 <location>Encoder 3: A diferença de posição do sensor Hall/pista C/D e pista A/B é muito grande

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS

Cause: O erro da pista C/D é maior que +/-15 ° mecânicos ou +/-60 ° elétricos ou o erro nos sinais Hall é maior do que +/-60 ° elétricos.
Um período da pista C/D corresponde a 360 ° mecânicos.
Um período de sinais Hall corresponde a 360 ° elétricos.
A monitoração é ativada, por exemplo, quando sensores Hall foram conectados com sentido de giro incorreto para substituir a pista C/D ou quando eles fornecem valores muito imprecisos.
Esta falha não é mais ativada após a sincronização fina dada por uma marca de referência ou 2 marcas de referências em encoders codificados por distância, apenas o alarme A33429.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Para pista C/D vale o seguinte:
Desvio medido como ângulo mecânico (16 Bit com sinal, 182 dec corresponde a 1 °).
Para sinais Hall vale o seguinte:
Desvio medido como ângulo elétrico (16 Bit com sinal, 182 dec corresponde a 1 °).

Remedy: - Pista C ou D não está conectada.
- Corrigir o sentido de giro do eventual sensor Hall de reposição da pista C/D.
- Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar o ajuste do sensor Hall.

233130 <location>Encoder 3: A marca zero e a posição da sincronização aproximada estão incorretas

Message value: Desvio do ângulo elétrico: %1, ângulo mecânico: %2

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)

Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS

Cause: A marca zero foi determinada fora da faixa permitida após a inicialização da posição polar com a pista C/D, sinais Hall ou identificação de posição polar. Para encoders codificados por distância a verificação é realizada após ultrapassar 2 marcas zero. A sincronização fina não é executada.
Durante a inicialização através da pista C/D (p0404) é verificado se a marca zero ocorre dentro de uma faixa angular de +/-18° mecânicos.
Durante a inicialização através de sensores Hall (p0404) ou identificação de posição polar (p1982) é verificado se a marca zero ocorre dentro de uma faixa angular de +/-60 ° elétricos.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
yyyyxxxx hex
yyyy: Posição de marca zero mecânica detectada (aplicável somente na pista C/D).
xxxx: Desvio da marca zero da posição esperada como ângulo elétrico.
Escala: 32768 dec. = 180 °

Remedy: - Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMC.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Verificar a conexão para o sensor Hall como reposição da trilha C/D.
- Verificar a conexão da trilha C ou D.
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.

233131 <location>Encoder 3: Desvio das posições incremental e absoluta é muito grande

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)

Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS

Cause: Encoder absoluto:

Quando lendo ciclicamente a posição absoluta, uma diferença excessível na posição incremental foi detectada. A posição absoluta que foi kida foi rejeitada.

Valor de limite do tangenciamento:

- EnDat encoder: É fornecido para o encoder e é um minimo de 2 quadrantes (ex.: EQI 1325 > 2 quadrantes, EQN 1325 > 50 quadrantes).
- Outros encoders: 15 pulsos = 60 quadrantes.

Encoder incremental:

Quando o pulso zero é aprovado, um desvio na posição incremental foi detectada.

Para marca zero equidistante, as seguintes aplicações:

- A primeira marca zero do material aprova o ponto de referência para todas as verificações subseqüentes. As outras marcas zero deve ter n vezes a distância referida na primeira marca zero.

Para marcas zero de distância codificada, as seguintes aplicações:

- O primeiro par de marca zero habilita o ponto de referência para todo as verificações subseqüentes. O outro par da marca zero deve ter a distância esperada no primeiro par da marca zero.

Identificação de falha (r0949, valor em decimal):

Desvio em quadrantes (1 pulso = 4 quadrantes).

Remedy:
- Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMC.
- Verificar a conexão dos plugs.
- Substituir o encoder e o cabo do encoder.
- Verificar se o disco de codificação esta sujo ou tem campo magnético forte.
- Adaptar o parâmetro de distância entre a marca zero (p0425).
- Se a mensagem de saída velocidade acima do limite, reduzir o tempo do filtro se necessário (p0438).

233135 <location>Encoder 3: Falha ao determinar a posição

Message value: Causa da Falha: %1 bin

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS

Cause: O encoder fornece os bits de informação do estado pelos bits em um estado/falha interno.

Alguns desses bits fazem com que esta falha seja ativada. Outros bits são exibição dos estados. A palavra de estado/ falha é exibido no valor de falha.

Nota com relação à designação de bit:

A primeira designação é válida para os encoderes DRIVE-CLiQ, o segundo para encoderes EnDat 2.2.

Valor de falha (r0949, interpretar como binário):

Bit 0: F1 (exibe estado de Safety).

Bit 1: F2 (exibe estado de Safety).

Bit 2: Reservado (iluminação).

Bit 3: Reservado (amplitude do sinal).

Bit 4: Reservado (valor da posição).

Bit 5: Reservado (sobretensão).

Bit 6: Reservado (subtensão)/fornecimento de EnDat na falha de hardware (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 7: Reservado (sobrecorrente) retirada de encoder EnDat quando não está no estado estacionado (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 8: Reservado (bateria)/fornecimento EnDat de sobrecorrente (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 9: Reservado/fornecimento EnDat de sobrecorrente (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 11: Reservado/erro interno de comunicação (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 12: Reservado/erro interno de comunicação (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 13: Reservado/erro interno de comunicação (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 14: Reservado/erro interno de comunicação (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 15: Erro interno de comunicação (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 16: Iluminação (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 17: Amplitude do sinal (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 18: Posição Singleturn 1 (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 19: Sobretensão (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 20: Subtensão (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 21: Sobrecorrente (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 22: Temperatura excedida (--> F3x405, x = 1, 2, 3).

Bit 23: Posição Singleturn 2 (exibe estado de Safety).

Bit 24: Sistema Singleturn (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 25: Desligar Singleturn (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 26: Posição Multiturn 1 (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 27: Posição Multiturn 2 (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 28: Sistema Multiturn (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 29: Desligar Multiturn (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 30: Excesso/excesso de capacidade negativa multigiros (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 31: Bateria Multiturn (reservado).

Remedy: - determine a causa detalhada da falha utilizando o valor de aflha.

- substitua o encoder se necessário.

Nota:

Um encoder EnDat 2.2 pode ser removido e inserido no estado "Park".

Se um encoder EnDat 2.2 foi removido quando não estava no estado "Park", após a inserção do encoder, o POWER ON (desligar/ligar) é necessário para confirmar a falha.

233136 <location>Encoder 3: Erro ao determinar informações de multi-voltas

Message value: Causa da Falha: %1 bin

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS

Cause: O encoder fornece os bits de informação do estado pelos bits em um estado/falha interno.
Alguns desses bits fazem com que esta falha seja ativada. Outros bits são exibição dos estados. A palavra de estado/ falha é exibido no valor de falha.
Nota com relação à designação de bit:
A primeira designação é válida para os encoderes DRIVE-CLiQ, o segundo para encoderes EnDat 2.2.
Valor de falha (r0949, interpretar como binário):
Bit 0: F1 (exibe estado de Safety).
Bit 1: F2 (exibe estado de Safety).
Bit 2: Reservado (iluminação).
Bit 3: Reservado (amplitude do sinal).
Bit 4: Reservado (valor da posição).
Bit 5: Reservado (sobretensão).
Bit 6: Reservado (subtensão)/fornecimento de EnDat na falha de hardware (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
Bit 7: Reservado (sobrecorrente) retirada de encoder EnDat quando não está no estado estacionado (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
Bit 8: Reservado (bateria)/fornecimento EnDat de sobrecorrente (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
Bit 9: Reservado/fornecimento EnDat de sobrecorrente (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
Bit 11: Reservado/erro interno de comunicação (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
Bit 12: Reservado/erro interno de comunicação (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
Bit 13: Reservado/erro interno de comunicação (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
Bit 14: Reservado/erro interno de comunicação (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
Bit 15: Erro interno de comunicação (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
Bit 16: Iluminação (--> F3x135, x = 1, 2, 3).
Bit 17: Amplitude do sinal (--> F3x135, x = 1, 2, 3).
Bit 18: Posição Singleturn 1 (--> F3x135, x = 1, 2, 3).
Bit 19: Sobretensão (--> F3x135, x = 1, 2, 3).
Bit 20: Subtensão (--> F3x135, x = 1, 2, 3).
Bit 21: Sobrecorrente (--> F3x135, x = 1, 2, 3).
Bit 22: Temperatura excedida (--> F3x405, x = 1, 2, 3).
Bit 23: Posição Singleturn 2 (exibe estado de Safety).
Bit 24: Sistema Singleturn (--> F3x135, x = 1, 2, 3).
Bit 25: Desligar Singleturn (--> F3x135, x = 1, 2, 3).
Bit 26: Posição Multiturn 1 (--> F3x136, x = 1, 2, 3).
Bit 27: Posição Multiturn 2 (--> F3x136, x = 1, 2, 3).
Bit 28: Sistema Multiturn (--> F3x136, x = 1, 2, 3).
Bit 29: Desligar Multiturn (--> F3x136, x = 1, 2, 3).
Bit 30: Excesso/excesso de capacidade negativa multigiros (--> F3x136, x = 1, 2, 3).
Bit 31: Bateria Multiturn (reservado).

Remedy: - determine a causa detalhada da falha utilizando o valor de aflha.
- substitua o encoder se necessário.
Nota:
Um encoder EnDat 2.2 pode ser removido e inserido no estado "Park".
Se um encoder EnDat 2.2 foi removido quando não estava no estado "Park", após a inserção do encoder, o POWER ON (desligar/ligar) é necessário para confirmar a falha.

233137 <location>Encoder 3: Erro interno na determinação da posição

Message value: Causa da Falha: %1 bin

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS

Cause: No encoder DRIVE-CLiQ ocorreu um erro na determinação da posição.
Valor de falha (r0949, interpretar como binário):
yyxxxxxx hex: yy = Versão de encoder, xxxxxx = Codificação de bits da causa da falha
Para yy = 08 hex (Bit 27 = 1) aplica-se a seguinte definição de bits:
Bit 1: Monitoramento de sinais (sin/cos).
Bit 8: F1 (indicação de estado Safety) Erro de palavra de posição 1.
Bit 9: F2 (indicação de estado Safety) Erro de palavra de posição 2.
Bit 16: Monitoramento de LED iC-LG (Opto-ASIC).
Bit 17: Falha no multi-voltas.
Bit 23: Temperatura fora dos valores limite.
Nota:
Para uma versão de encoder que não foi descrita aqui, entre em contato com o fabricante do encoder para maiores detalhes sobre a codificação de bits.

Remedy: - determine a causa detalhada da falha utilizando o valor de falha.
- se necessário, substitua o encoder DRIVE-CLiQ.

233138 <location>Encoder 3: Erro interno ao determinar informações de multi-voltas

Message value: Causa da Falha: %1 bin

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS

Cause: No encoder DRIVE-CLiQ ocorreu um erro na determinação da posição.
Valor de falha (r0949, interpretar como binário):
yyxxxxxx hex: yy = Versão de encoder, xxxxxx = Codificação de bits da causa da falha
Para yy = 08 hex (Bit 27 = 1) aplica-se a seguinte definição de bits:
Bit 1: Monitoramento de sinais (sin/cos).
Bit 8: F1 (indicação de estado Safety) Erro de palavra de posição 1.
Bit 9: F2 (indicação de estado Safety) Erro de palavra de posição 2.
Bit 16: Monitoramento de LED iC-LG (Opto-ASIC).
Bit 17: Falha no multi-voltas.
Bit 23: Temperatura fora dos valores limite.
Nota:
Para uma versão de encoder que não foi descrita aqui, entre em contato com o fabricante do encoder para maiores detalhes sobre a codificação de bits.

Remedy: - determine a causa detalhada da falha utilizando o valor de falha.
- se necessário, substitua o encoder DRIVE-CLiQ.

233142 <location>Encoder 3: Falha de tensão da bateria

Message value: -

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: O encoder utiliza uma bateria para o backup das informações de Multiturn em estado desligado. A tensão da bateria não é mais suficiente para continuar armazenando as informações do Multiturn.

Remedy: Substituir a bateria.

233150 <location>Encoder 3: Inicialização incorreta

Message value: %1
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS
Cause: Uma funcionalidade de encoder selecionada no p0404 opera com erro.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Funcionalidade danificada do encoder.
O layout dos Bits corresponde ao definido no p0404 (p. ex. definido Bit 5: Falha na pista C/D).
Remedy: - Verificar o ajuste correto do p0404.
- Verificar o tipo de encoder utilizado (incremental/absoluto) e o cabo de encoder SMCxx.
- Eventualmente, observar as demais mensagens de erro que descrevem a falha em detalhes.

233151 <location>Encoder 3: Velocidade do encoder para inicialização AB muito elevado

Message value: %1
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS
Cause: A velocidade do encoder é muito alta durante e enquanto inicializa o sensor
Remedy: Reduza a velocidade do encoder adequadamente durante a inicialização.
Se necessário, desative a monitoração (p0437.29).
See also: p0437

233152 <location>Encoder 3: Frequência máxima de entrada excedida

Message value: %1
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS
Cause: A frequência máxima de entrada da avaliação de encoder excedeu.
Falha (r0949, representação decimall):
Frequência atual de entrada em Hz.
See also: p0408
Remedy: - Reduza a velocidade.
- Utilize um encoder com um número de pulso menor (p0408).

233153 <location>Encoder 3: Identificação falhou

Message value: %1
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Durante a identificação do encoder (em espera) com p0400=10100 ocorreu um erro.
O encoder conectado não pôde ser identificado.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Bit 0: Comprimento de dados incorreto
See also: p0400

Remedy: Configurar o encoder manualmente conforme folha de dados.

233160 <location>Encoder 3: Canal A do sensor analógico falhou

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: OFF1 (NENHUM)

Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS

Cause: A tensão de entrada do sensor analógico está fora dos limites permitidos.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
1: Tensão de entrada fora da faixa de medição detectável.
2: Tensão de entrada fora da faixa de medição configurada (p4673).
3: O valor da tensão de entrada excedeu o limite da faixa (p4676).

Remedy: Para o valor de falha = 1:
- Verificar a tensão de saída do sensor analógico.
Para o valor de falha = 2:
- Verificar o ajuste da tensão por período de encoder (p4673).
Para o valor de falha = 3:
- Verificar e, se necessário, aumentar o valor ajustado para o limite de faixa (p4676).

233161 <location>Encoder 3: Canal B do sensor analógico falhou

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: OFF1 (NENHUM)

Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS

Cause: A tensão de entrada do sensor analógico está fora dos limites permitidos.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
1: Tensão de entrada fora da faixa de medição detectável.
2: Tensão de entrada fora da faixa de medição configurada (p4675).
3: O valor da tensão de entrada excedeu o limite da faixa (p4676).

Remedy: Para o valor de falha = 1:
- Verificar a tensão de saída do sensor analógico.
Para o valor de falha = 2:
- Verificar o ajuste da tensão por período de encoder (p4675).
Para o valor de falha = 3:
- Verificar e, se necessário, aumentar o valor ajustado para o limite de faixa (p4676).

233163 <location>Encoder 3: O valor de posição do sensor analógico excede o valor limite

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: OFF1 (NENHUM)

Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS

Cause: O valor de posição excedeu a faixa permitida de -0.5 ... +0.5.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
1: Valor de posição do sensor LVDT.
2: Valor de posição da característica do encoder.

Remedy: Para o valor de falha = 1:
- Verificar a relação de transmissão do LVDT (p4678).
- Verificar a conexão do sinal de referência na pista B.
Para o valor de falha = 2:
- Verificar os coeficientes da característica (p4663 ... p4666).

233400 <location>Encoder 3: Limite de alarme distância da marca zero com erro

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A distância medida da marca zero não corresponde à distância da marca zero parametrizada.
Para os encoders codificados por distância, a distância da marca zero é determinada a cada duas marcas zero. Como resultado temos que a falta de uma marca zero que está em função da formação aos pares não pode gerar nenhuma falha e também não tem nenhum efeito sobre o sistema.
A distância para monitoração da distância da marca zero é configurada no p0425 (encoder rotativo) ou p0424 (encoder linear).
Valor de advertência (r2124, representação decimal):
Última distância medida de marca zero em incrementos (4 incrementos = 1 pulso/traço de encoder).
O sinal indica o sentido de deslocamento ao determinar a distância da marca zero.

Remedy: - Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Verificar o tipo de encoder (encoder com marcas zero eqüidistantes).
- Adaptar os parâmetros para a distância da marca zero (p0424, p0425).
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.

233401 <location>Encoder 3: Limite de alarme marca zero falhou

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A distância da marca zero parametrizada pelo fator 1.5 foi ultrapassada.
A distância para monitoração da distância da marca zero é configurada no p0425 (encoder rotativo) ou p0424 (encoder linear).
Valor de advertência (r2124, representação decimal):
Número de incrementos após o POWER ON ou desde a última marca zero determinada (4 incrementos = 1 pulso/traço de encoder).

Remedy: - Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Verificar o tipo de encoder (encoder com marcas zero eqüidistantes).
- Adaptar os parâmetros para a distância da marca zero (p0425).
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.

233405 <location>Encoder 3: Temperatura no encoder avaliado inadmissível

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: A avaliação do encoder para um motor com DRIVE-CLiQ detectou uma temperatura inadmissível .
O limite de falha está em 125 °C.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Temperatura de módulo medida em 0.1 °C.

Remedy: Reduzir a temperatura ambiente para a conexão DRIVE-CLiQ do motor.

233407 <location>Encoder 3: Limite de função alcançado

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O encoder alcançou uma de suas funções limites. Um serviço é recomendado.
Indicação de falha (r2124, representação decimal):
1: Sinal Incremental
3: Trilha absoluta
4: Código de conexão

Remedy: Executar serviço. Substituir o encoder se necessário.
Nota:
A reserva atual funcional de um encoder pode visualizada amostrada via r4651.
See also: p4650, r4651

233410 <location>Encoder 3: Comunicação serial

Message value: Causa da Falha: %1 bin

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A transmissão do protocolo de comunicação serial entre o encoder e o módulo de avaliação está com falha.
Valor de advertência (r2124, representação binária):
Bit 0: Bit de alarme no protocolo de posicionamento.
Bit 1: Nível de repouso incorreto no cabo de dados.
Bit 2: O encoder não responde (não envia nenhum bit de partida dentro de 50 ms).
Bit 3: Erro CRC: O checksum no protocolo do encoder não corresponde aos dados.
Bit 4: Confirmação de encoder com falha: O encoder não interpretou o pedido corretamente ou ele não pode executá-lo.
Bit 5: Erro interno no drive serial: Foi solicitado um comando Mode inadmissível.
Bit 6: Tempo esgotado na leitura cíclica.
Bit 8: Protocolo muito extenso (p. ex. > 64 Bit).
Bit 9: Estouro (excesso) do buffer de recepção.
Bit 10: Frameerror na leitura dupla.
Bit 11: Erro de paridade.
Bit 12: Nível de cabo de dados com erro durante o tempo monoflop.

Remedy: - Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Substituir o encoder.

233411 <location>Encoder 3: Alarme interno de sinais de encoder absoluto

Message value: Causa de falha: %1 bin, informações adicionais: %2

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A palavra de falha do encoder absoluto contém bits de alarme definidos.
Alarme (r2124, representante binário):
yyyyxxxx hex: yyyy = informação complementar, xxxx = causa de falha
yyyy = 0:
Bit 0: Frequência excedida (velocidade muito alta).
Bit 1: Temperatura excedida.
Bit 2: Reserva de controle; sistema de iluminação excedida.
Bit 3: Bateria descarregada.
Bit 4: Ponto de referência ultrapassado.
yyyy =1:
Bit 0: Amplitude de sinal fora da faixa de controle.
Bit 1: Erro de interface de multigiros
Bit 2: Erro de dados interno (giro simples/multigiros não com etapas simples).
Bit 3: Erro de interface EEPROM.
Bit 4: Erro do conversor SAR.
Bit 5: Falha na transferência de dados de registro.
Bit 6: Erro interno identificado no pino de erro (nErr).
Bit 7: Limite de temperatura acima ou abaixo.

Remedy: Substituir o encoder.

233412 <location>Encoder 3: Erro de bit de ajuste no protocolo serial

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O encoder envia um valor de bit de erro através do protocolo serial.
Valor do alarme (r2124, valor em binário):
Bit 0: Bit de falha no protocolo de posição.
Bit 1: Bit de alarme no protocolo de posição.

Remedy: - Executar um POWER ON (power off/on) para todos os componentes.
- Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMC.
- Verificar os plugs de conexão.
- Substituir o encoder.

233414 <location>Encoder 3: Erro de amplitude da pista C ou D (C^2 + D^2)

Message value: C track : %1, D track: %2

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A amplitude (C^2 + D^2) da pista C ou D do encoder ou dos sinais Hall não está dentro da faixa de tolerância.
Valor do alarme (r2124, valor em hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Nível do sinal, faixa D (com sinal 16 bits).
xxxx = Nível do sinal, faixa C (com sinal 16 bits).
O nível do sinal nominal do encoder devem estar na faixa de 375 mV to 600 mV (500 mV -25/+20 %).
Os limites de resposta são < 230 mV (observe a resposta de freqüência no encoder) e > 750 mV.
Um nível de sinal de 500 mV de valor de pico corresponde ao valor numérico 5333 hex = 21299 dec.
Nota:
Quando a amplitude não está na faixa de tolerância, então ela não poderá ser utilizada para a inicialização da posição inicial.

Remedy: - Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.
- Verificar o Sensor Module (p. ex. contatos).
- Verificar a caixa do sensor Hall.

233415 <location>Encoder 3: Alarme de amplitude da pista A ou B (A^2 + B^2)

Message value: Amplitude: %1, ângulo: %2

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A amplitude (raiz de A^2 + B^2) para encoder 3 excedeu a tolerância permitida.
Valor do alarme (r2124, valor em hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Ângulo
xxxx = Amplitude, i.e. raiz de A^2 + B^2 (sem sinal 16 bits)
O nível do sinal nominal do encoder deve estar na faixa 375 mV to 600 mV (500 mV -25/+20 %).
O limite de resposta é < 230 mV (observe a resposta de freqüência do encoder).
Um nível de sinal de 500 mV de valor de pico corresponde ao valor numérico 299A hex = 10650 dec.
O ângulo 0 ... FFFF hex corresponde a 0 ... 360 graus na posição desejada. Zero graus é no negativo zero crossover da trilha B.
Nota para sensors modules para resolvers (ex.: SMC10):
O nível do sinal nominal é 2900 mV (2.0 Vrms). O limite de resposta é < 1414 mV (1.0 Vrms).
Um nível de sinal 2900 mV de valor de pico corresponde ao valor numérico de 3333 hex = 13107 dec.
Nota:
Os valores analógicos de erro de amplitude não são medidos juntos com a falha de saída de hardware para o Sensor Module.

Remedy: - Verificar os limites de velocidade, características de freqüência (características de amplitude) no equipamento de medição não é suficiente para os limites de velocidade.
- Verificar que os cabos do encoder e blindagem estão conectados corretamente com o EMC.
- Verificar as conexões do plug.
- Substituir o encoder e o cabo do encoder.
- Verificar o Sensor Module (ex.: contatos).
- Se o disco codificado esta sujo ou iluminação ruim, substituir o encoder.

233418 <location>Encoder 3: Diferença de velocidade excedida para cada taxa de amostragem

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Para um encoder HTL/TTL a diferença de rotação entre dois ciclos de amostragem excedeu o valor indicado em p0492.
A troca do valor atual de velocidade média - se aplicado - é monitorada no controle atual de tempo de amostra.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
See also: p0492

Remedy:
- Verificar o cabo de alimentação do velocímetro quando a interrupções.
- Verificar o aterramento da blindagem do velocímetro.
- Se necessário, aumentar o ajuste do p0492.

233419 <location>Encoder 3: A pista A ou B está fora da tolerância

Message value: %1
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: A correção de amplitude, fase ou Offset está no limite para a pista A ou B.
Correção do erro de amplitude: Amplitude B / amplitude A = 0.78 ... 1.27
Fase: <84 graus ou >96 graus
SMC20: Correção de Offset: +/-140 mV
SMC10: Correção de Offset: +/-650 mV
Valor de advertência (r2124, interpretar como hexadecimal):
xxxx1: Mínimo da correção de Offset da pista B
xxxx2: Máximo da correção de Offset da pista B
xxx1x: Mínimo da correção de Offset da pista A
xxx2x: Máximo da correção de Offset da pista A
xx1xx: Mínimo da correção de amplitude da pista B/A
xx2xx: Máximo da correção de amplitude da pista B/A
x1xxx: Mínimo da correção de erro de fases
x2xxx: Máximo da correção do erro de fases
1xxxx: Mínimo da correção cúbica
2xxxx: Máximo da correção cúbica

Remedy:
- Verificar as tolerâncias físicas de instalação para os encoders sem seus mancais (p. ex. encoder de engrenagem).
- Verificar as conexões de encaixe (também as resistências de transição).
- Verificar os sinais do encoder.
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.

233421 <location>Encoder 3: Posição aproximada incorreta

Message value: %1
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Para sentir o valor atual, um erro foi detectado. Como um resultado deste erro, deve ser assumido que o valor atual fornece um posição incorreta do curso.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
3: A posição absoluta do protocolo serial e faixa A/B difere por grande medida um encoder de pulso. A posição absoluta deve ter esta posição zero nos quadrantes no qual ambas as trilhas são negativa. No caso de uma falha, a posição pode ser incorreta para um encoder de pulso.

Remedy: Para o valor de advertência = 3:
- Se necessário, entrar em contato com o fabricante de um encoder padrão com cabo.
- Associação das pistas para corrigir o valor de posição serial transmitido. Para isso as duas pistas devem ser conectadas de modo invertido no Sensor Modulo (inverter A com A* e B com B*) e controlar o Offset de ponto zero da posição em um dos encoders programáveis.

233422 <location>Encoder 3: Pulsos por revolução de encoder de onda quadrada fora da faixa de tolerância

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A distância medida da marca zero não corresponde a distância parametrizada da marca zero.
Este alarme é acionado com encoder de onda quadrada ativa com correção PPR e reparametrização da falha 31131 se o acumulador contém valores maiores que p4683 ou p4684.
A distância da marca zero para a monitoração de marca zero é ajustada em p0425 (encoder de rotação).
Valor de alarme (r2124, representação decimal):
Pulsos acumulados diferencial no pulso de enconder.

Remedy: - Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Verificar o tipo de encoder (encoder com marcas zero eqüidistantes).
- Adaptar os parâmetros para a distância da marca zero (p0424, p0425).
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.

233429 <location>Encoder 3: A diferença de posição do sensor Hall/pista C/D e pista A/B é muito grande

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O erro da pista C/D é maior que +/-15 ° mecânicos ou +/-60 ° elétricos ou o erro nos sinais Hall é maior do que +/-60 ° elétricos.
Um período da pista C/D corresponde a 360 ° mecânicos.
Um período de sinais Hall corresponde a 360 ° elétricos.
A monitoração é ativada, por exemplo, quando sensores Hall foram conectados com sentido de giro incorreto para substituir a pista C/D ou quando eles fornecem valores muito imprecisos.
Valor de advertência (r2124, representação decimal):
Para pista C/D vale o seguinte:
Desvio medido como ângulo mecânico (16 Bit com sinal, 182 dec corresponde a 1 °).
Para sinais Hall vale o seguinte:
Desvio medido como ângulo elétrico (16 Bit com sinal, 182 dec corresponde a 1 °).

Remedy: - Pista C ou D não está conectada.
- Corrigir o sentido de giro do eventual sensor Hall de reposição da pista C/D.
- Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar o ajuste do sensor Hall.

233431 <location>Encoder 3: Desvio das posições incremental e absoluta é muito grande

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Quando o pulso zero é aprovado, um desvio na posição incremental foi detectada.
Para marcas de zero equidistantes, aplica- se:
- A primeira marca zero ativa o ponto de referência para todas as verificações subsequentes. As outras marcas zero devem ter n vezes a distância de referência a primeira marca zero.
Para marcas zero de distância codificada, aplica- se:
- O primeiro par de marca zero ativa o ponto de referência para todas as verificações subsequentes. Os outros pares de marca zero devem ter distância especificada para o primeiro par de marca zero.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Desvio em quadrantes (1 pulso = 4 quadrantes).

Remedy:
- Verificar que os cabos do encoder estão conectados corretamente com a EMC.
- Verificar as conexões do plug.
- Substituir o encoder e o cabo do encoder.
- Remover qualquer sujeira do disco codificado ou campos magnéticos fortes.

233432 <location>Encoder 3: Adaptação de posição do rotor corrigida, desvio

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Na trilha A/B houve perda de pulsos ou então uma contagem excessiva destes. Uma correção destes pulsos está sendo executada neste momento.
Valor de advertência (r2124, representação decimal):
Último desvio medido da distância de marca zero em incrementos (4 incrementos = 1 traço de encoder).
O sinal indica o sentido de deslocamento ao determinar a distância da marca zero.

Remedy:
- Verificar se os cabos dos encoders estão encaminhados em conformidade com o EMC.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.
- Controlar a freqüência limite do encoder.
- Adaptar os parâmetros para a distância da marca zero (p0424, p0425).

233442 <location>Encoder 3: Tensão da bateria, pré-aviso

Message value: -

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Em estado desligado o encoder utiliza uma bateria para o backup das informações de Multiturn (multi-voltas). Se a tensão da bateria baixar mais ainda, as informações do Multiturn não poderão mais ser armazenadas.

Remedy: Substituir a bateria.

233443 <location>Encoder 3: Nível de sinal unipolar C/D fora de especificação.

Message value: Causa da Falha: %1 bin

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O nível unipolar (CP/CN ou DP/DN) para encoder 3 esta fora da tolerância permitida.
Valor do alarme (r2124, valor em binário):
Bit 0 = 1: Um dos dois CP ou CN fora da tolerância.
Bit 16= 1: Um dos dois DP ou DN fora da tolerância.
O nível do sinal uniolar nominal do encoder deve ter limites de 2500 mV +/- 500 mV.
Os limites de resposta são < 1700 mV and > 3300 mV.
Nota:
O nível do sinal não será avaliado a menos que as seguintes condições sejam satisfeitas:
- Propriedades disponíveis do Sensor Module (r0459.31 = 1).
- Monitoramento ativo (p0437.31 = 1).

Remedy: - Verificar que os cabos do encoder e blindagem estão de acordo com a EMC.
- Verificar as conexões do plug e contatos dos cabos do encoder.
- São as trilhas C/D conectadas corretamente (ter o sinal de linha CP e CN ou DP e DN sejam alternados)?
- Substituir o cabo do encoder.

233460 <location>Encoder 3: Canal A do sensor analógico falhou

Message value: %1
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: A tensão de entrada do sensor analógico é fora dos limites permissíveis.
Valor do alarme (r2124, representação decimal):
1: Tensão de entrada fora do alcance de detecção de medição.
2: Tensão de entrada fora do alcance de medição ajustada em p4673.
3: O valor absoluto de da tensão de entrada excedeu limite (p4676).
Remedy: Para indicação do valor de alarme = 1:
- Verifique a saída de tensão do sensor analógico.
Para indicação de valor do alarme = 2:
- Verificar a tensão da configuração para cada período de encoder (p4673).
Para indicação de valor de alarme = 3.
- Verifique o alcance do limite de configuração e aumento se necessário (p4676).

233461 <location>Encoder 3: Canal B do sensor analógico falhou

Message value: %1
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: A tensão de entrada do sensor analógico está fora do limite permissível.
Valor do alarme (r2124, representação decimal).
1: Tensão de entrada fora da faixa de medição detectável.
2: Tensão de entrada fora da faixa de medição ajustada em (p4675).
3: O valor absoluto da tensão de entrada excedeu a faixa de limite (p4676).
Remedy: Para indicação do valor de alarme = 1:
- Verifique a saída de tensão do sensor analógico.
Para indicação de valor do alarme = 2:
- Verificar a tensão da configuração para cada período de encoder (p4675).
Para indicação de valor de alarme = 3.
- Verifique o alcance do limite de configuração e aumento se necessário (p4676).

233462 <location>Encoder 3: Sensor analógico sem canal ativo.

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Canal A e B não ativada para o sensor analógico.

Remedy: - Canal ativo A e/ou canal B (p4670).
- Verifique a configuração do encoder (p0404.17).
See also: p4670

233463 <location>Encoder 3: O valor de posição do sensor analógico excede o valor limite

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O valor de posição excedeu a faixa permitida de -0.5 ... +0.5.
Valor de advertência (r2124, interpretar como decimal):
1: Valor de posição do sensor LVDT.
2: Valor de posição da característica do encoder.

Remedy: Para o valor de advertência = 1:
- Verificar a relação de transmissão do LVDT (p4678).
- Verificar a conexão do sinal de referência na pista B.
Para o valor de advertência = 2:
- Verificar os coeficientes da característica (p4663 ... p4666).

233470 <location>Encoder 3: Contaminação detectada.

Message value: -

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: No caso da interface alternativa do sistema de encoder no Sensor Module Cabinet 30 (SMC30), contaminação do encoder é sinalizado via o sinal 0 no terminal X521.7.

Remedy: - Verificar as conexões.
- Substitua o enconder ou o cabo do encoder.

233500 <location>Encoder 3: Acompanhamento de posição área de deslocamento excedida

Message value: -

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Para um eixo linear configurado sem módulo de correção, acionamento/encoder o máximo possível do limite de movimento foi excedido. O valor mostrado será lido no p0412 e interpretado como o número de revoluções do motor.
Quando p0411.0 = 1, o máximo limite de movimento configurado para um eixo linear é definido para ser 64x (+/- 32x) o ajustado no p0421.
Quando p0411.3 = 1, o máximo limite de movimento configurado para um eixo linear é pré-definido (valor padrão) para o valor mais alto possível e igual +/-p0412/2 (arredondando na rotação inteira). O valor máximo possível depende do número de pulsos (p0408) e resolução fina (p0419).

Remedy: A falha deve ser eliminada da seguinte forma:
- Ativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 4).
- Resetar a posição do rastreamento de posição (p0411.2 = 1).
- Desativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 0).

Em seguida a falha deve ser quitada e executado um ajuste do encoder absoluto.

233501 <location>Encoder 3: Acompanhamento de posição, posição fora da janela de tolerância

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: O acionamento/encoder foi movimentado desligado por um percurso acima do ajustado na janela de tolerância. A relação entre a mecânica e o encoder pode não coincidir mais.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Desvio em relação à última posição do encoder em incrementos do valor absoluto.
O sinal indica o sentido de deslocamento.
Nota:
O desvio encontrado também é indicado no r0477.
See also: p0413, r0477

Remedy: Resetar o rastreamento de posição da seguinte forma:
- Ativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 4).
- Resetar a posição do rastreamento de posição (p0411.2 = 1).
- Desativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 0).

Em seguida a falha deve ser quitada e, se necessário, ser executado um ajuste do encoder absoluto (p2507).
See also: p0010, p2507

233502 <location>Encoder 3: Encoder com transmissão de medição sem sinais válidos

Message value: -

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF1 (OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: O encoder com transmissão de medição não disponibiliza mais nenhum sinal válido.

Remedy: Deve-se providenciar que todos encoders instalados com transmissão de medição forneçam valores reais válidos durante a operação.

233503 <location>Encoder 3: O rastreamento de posição não permite ser resetado

Message value: -

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: A varredura de posição para medição na redução não pode ser zerada.

Remedy: A falha deve ser eliminada da seguinte forma:
- Ativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 4).
- Resetar a posição do rastreamento de posição (p0411.2 = 1).
- Desativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 0).

Em seguida a falha deve ser quitada e executado um ajuste do encoder absoluto.

233700 <location>Encoder 3: Teste de efetividade não provê o valor esperado

Message value: Causa da Falha: %1 bin

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: A palavra de falha do encoder DRIVE-CLiQ fornece os bits de falha que tem que ser ajustados.
Identificação de falha (r0949, valor em binário):
Bit x = 1: Teste efetivo x sem sucesso.
Remedy: Substituir o encoder.

233800 <location>Encoder 3: Mensagem coletiva

Message value: -
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Acknowledge: SEM
Cause: O encoder do motor detectou pelo menos um erro.
Remedy: Realizar a avaliação das demais mensagens atualmente presentes.

233801 <location>Encoder 3 DRIVE-CLiQ: Falta sinal de vida

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu na Control Unit do encoder envolvido.
Causa de falha:
10 (=0A hex):
O bit de sinal de conexão no telegramaaa de recebimento não está ajustado.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro
Remedy: - verifique se a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos estão de acordo com a EMC.
- substitua o respectivo componente.
See also: p9916

233802 <location>Encoder 3: Timeout

Message value: %1
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Ocorreu um intervalo no encoder 3.
Falha (r0949, representação decimall):
yx hex: y = função envolvida (diagnóstico de falhas interno da Siemens), x = tempo envolvido
x = 9:
Timeout do intervalo rápido de tempo (ciclo de controlador de corrente).
x = A:
Timeout do intervalo médio de tempo.
x = C:
Timeout do intervalo lento de tempo.
yx = 3E7:
Timeout ao esperar pelo SYNO, (ex. um retorno inesperado para o modo acíclico).

Remedy: Aumente o tempo de amostragem do controlador de corrente.
Nota:
Para um tempo de amostragem de controlador de corrente = 31.25 µs, utilize um SMx20 com número de ordem 6SL3055-0AA00-5xA3.

233804 <location>Encoder 3: Erro de checksum

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: POWER ON (IMEDIATAMENTE)

Cause: Um erro de checksum ocorreu quando lendo o programa da memória no Sensor Module.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyyyxxxx hex
yyyy: Área de memória envolvida.
xxxx: Diferença entre a checksum do POWER ON e a checksum atual.

Remedy: - realize um POWER ON (desligar/ligar).
- atualize o firmware para a última versão (>= V2.6 HF3, >= V4.3 SP2, >= V4.4).
- verifique se a temperatura ambiente permitida é atendida para o componente.
- substitua o Sensor Module.

233805 <location>Encoder 3: Checksum EEPROM incorreto

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Dados internos de parâmetro estão corrompidos.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
01: Acesso EEPROM com erro.
02: Número de blocos no EEPROM muito alto.

Remedy: Substituir módulo.

233806 <location>Encoder 3: Inicialização falhou

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS

Cause: A inicialização do encoder falhou.
Falha (r0949, representante hexadecimall):
Bit 0, 1: Inicialização do encoder com o motor em rotação falhou (desvio envolvendo posicionamento grosso e fino no pulso/4 do encoder).
Bit 2: Meia tensão encontrada para trilha A sem sucesso.
Bit 3: Meia tensão encontrada para trilha B sem sucesso.
Bit 4: Meia tensão encontrada para entrada de aceleração sem sucesso.
Bit 5: Meia tensão encontrada para pista de segurança A sem sucesso.
Bit 6: Meia tensão encontrada para pista de segurança B sem sucesso.
Bit 7: Meia tensão encontrada para pista C sem sucesso.
Bit 8: Meia tensão encontrada para pista D sem sucesso.
Bit 9: Meia tensão encontrada para pista R sem sucesso.
Bit 10: A diferença em meia tensão entre A e B é muito grande (> 0.5V).
Bit 11: A diferença em meia tensão entre C e D é muito grande (> 0.5V).
Bit 12: A diferença em meia tensão entre a segurança A e segurança B é muito grande (> 0.5V).
Bit 13: A diferença em meia tensão entre A e segurança B é muito grande (> 0.5V).
Bit 14: A diferença em meia tensão entre B e segurança A é muito grande (> 0.5V).
Bit 15: O desvio-padrão do cálculo de meia tensão é muito grande(> 0.3V).
Bit 16: Falha interna - falha na leitura do registro (CAFE).
Bit 17: Falha interna - falha na escrita do registro (CAFE).
Bit 18: Falha interna - Sem meia tensão disponível.
Bit 19: Erro interno - ADC erro de acesso.
Bit 20: Erro interno - nenhum zero cruzamento encontrado.
Bit 28: Erro na inicialização da unidade de medição EnDat 2.2.
Bit 29: Erro na leitura de dados da unidade de medição EnDat 2.2.
Bit 30: Checksum EEPROM da unidade de medição EnDat 2.2 incorreta.
Bit 31: Dados da unidade de medição EnDat 2.2 inconsistente.
Nota:
Bit 0, 1: Acima de 6SL3055-0AA00-5*A0
Bits 2 ... 20: 6SL3055-0AA00-5*A1 e mais alto.

Remedy: Confirme falha.
No caso da falha não permitir sua confirmação:
Bit 2 ... 9: Verifique a alimentação da tensão do encoder.
Bit 2 ... 14: Verifique o cabo correspondente.
Bit 15 sem mais nenhum Bit: Verifique a pista R, verifique os ajustes no p0404.
Bit 28: Verifique o cabo entre o conversor EnDat 2.2 e a unidade de medição.
Bit 29 ... 31: Substitua a unidade de medição com defeito.

233811 <location>Encoder 3: Número de série de encoder alterado

Message value: -

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O número de série do encoder sofreu alteração. A alteração somente é verificada em encoders com número de série (ex. encoder EnDat).
- O encoder foi substituído.
Nota:
Com o controle de posição o número de série é incorporado durante o início do ajuste (p2507 = 2).
Para encoder ajustado (p2507 = 3) o número de série é verificado quanto à uma alteração e, se necessário, resetado o ajuste (p2507 = 1).
Proceda da seguinte maneira para ocultar a monitoração do número de série:
- ajuste os seguintes números de série para o correspondente dado de encoder: p0441 = FF, p0442 = 0, p0442 = 0, p0443 = 0, p0444 = 0, p0445 = 0.

Remedy: Realizar o ajuste mecânico do encoder. Incorporar o número de série com p0440 = 1.

233812 <location>Encoder 3: Ciclo ou Timing RX / TX solicitado não é suportado

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Um ciclo ou Timing RX/TX solicitado pela Control Unit não será suportado.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
0: O ciclo de aplicação não é suportado.
1: O ciclo DRIVE-CLiQ não é suportado.
2: O intervalo entre os momentos RX e TX é muito pequeno.
3: O momento TX é muito adiantado.

Remedy: Executar o POWER ON para todos os componentes (desligar e ligar).

233813 <location>Encoder 3: Unidade lógica de hardware falhou

Message value: Causa da Falha: %1 bin

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS

Cause: A word de falha do encoder DRIVE-CLiQ fornece os bits de falha que devem ser configurados.
Identificação de falha (r0949, valor em binária):
Bit 0: ALU watchdog respondeu.
Bit 1: ALU detectou um erro no sinal de vida.

Remedy: Substituir o encoder.

233820 <location>Encoder 3 DRIVE-CLiQ: Telegrama com erro

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit para o encoder.
Causas da falha:
1 (= 01 hex):
Erro de checksum (Erro de CRC).
2 (= 02 hex):
O telegramaaa é menor do que o especificado em byte de extensão ou na lista de recepção.
3 (= 03 hex):
O telegramaaa é maior do que especificado em byte de extensão ou na lista de recepção.
4 (= 04 hex):
O comprimento do telegramaaa de recepção não corresponde com a lista de recepção.
5 (= 05 hex):
O tipo de telegramaaa de recepção não corresponde com a lista de recepção.
6 (= 06 hex):
O endereço do componente no telegramaaa e na lista de recepção não correspondem.
7 (= 07 hex):
É esperado um telegramaaa SYNC - mas o telegramaaa recebido não é um telegramaaa SYNC.
8 (= 08 hex):
Nenhum telegramaaa SYNC é esperado - mas o telegramaaa recebido é único
9 (= 09 hex):
O bit de erro no telegramaaa de recepção está habilitado.
16 (= 10 hex):
O telegramaaa de recepção está muito antecipado.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: - execute POWER ON (ligar/desligar).
- verifique a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMC.
- verifique a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
See also: p9916

233835 <location>Encoder 3 DRIVE-CLiQ: Transmissão cíclica de dados com falha

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit para o encoder. Os nós não enviam nem recebem de modo sincronizado.
Causas da falha:
33 (= 21 hex):
O telegramaaa cíclico não foi recebido.
34 (= 22 hex):
Intervalo na lista de recepção de telegramaaa.
64 (= 40 hex):
Intervalo na lista de envio de telegramaaa.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: - Executar POWER ON.
- Substituir o respectivo componente.
See also: p9916

233836 <location>Encoder 3 DRIVE-CLiQ: Erro de envio de dados DRIVE-CLiQ

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit para o encoder. Os dados não podem ser enviados.
Causas da falha:
65 (= 41 hex):
O tipo de telegramaaa não corresponde na lista de envio.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: Executar POWER ON

233837 <location>Encoder 3 DRIVE-CLiQ: Componente danificado

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Falha encontrada no componente DRIVE-CLiQ envolvido. Falha de hardware não pode ser excluída.
Causa de falhas:
32 (= 20 hex):
Erro no cabeçalho do telegramaaa.
35 (= 23 hex):
Erro de recebimento. A memória de buffer do telegramaaa contém um erro.
66 (=42 hex):
Erro de envio: A memória do buffer de telegramaaa contém um erro.
67 (=43 hex):
Erro de envio: A memória de buffer de telegramaaa contém um erro.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: - Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Se necessário, utilizar outro soquete DRIVE-CLiQ (p9904).
- Substituir o respectivo componente.

233840 <location>Encoder 3 DRIVE-CLiQ: erro abaixo do limiar sinalizado

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Ocorreu um erro DRIVE-CLiQ abaixo do limite do sinal.
Causa de falha:
1 (= 01 hex):
Erro de checksum (erro CRC).
2 (= 02 hex):
O telegrama é mais curto do que o especificado em comprimento de byte ou lista de recebimento.
3 (= 03 hex):
O telegrama é maior do que o especificado em comprimento de byte ou lista de recebimento.
4 (= 04 hex):
O comprimento do telegrama recebido não é compatível com o da lista de recebimento.
5 (= 05 hex):
O tipo de telegrama recebido não é compatível com o da lista de recebimento.
6 (= 06 hex):
O endereço do componente no telegrama e na lista de recebimento não correspondem.
7 (= 07 hex):
Um telegrama SYNC é esperado - mas o telegrama recebido não é um telegrama SYNC.
8 (= 08 hex):
Nenhum telegrama SYNC é esperado - mas o telegrama recebido é um.
9 (= 09 hex):
O bit de erro no telegrama recebido está ajustado.
10 (= 0A hex):
O sinal de conexão do bit no telegrama recebido não está ajustado.
11 (= 0B hex):
Erro de sincronização durante a alternância da transferência e cíclica dos dados.
16 (= 10 hex):
O telegrama recebido está adiantado.
32 (= 20 hex):
Erro no cabeçalho do telegrama.
33 (= 21 hex):
O telegrama cíclico não foi recebido.
34 (= 22 hex):
Intervalo na lista de recebimento do telegrama.
35 (= 23 hex):
Erro de recebimento: A memória do buffer do telegrama contém um erro.
64 (= 40 hex):
Intervalo na lista de envio de telegramas.
65 (= 41 hex):
O tipo de telegrama não é compatível com a lista de enviados.
66 (= 42 hex):
Erro de envio: A memória do buffer do telegrama contém um erro.
67 (= 43 hex):
Erro de envio: A memória do buffer do telegrama contém um erro.
Nota com relação ao valor de mensagem:
A informação individual está codificada conforme segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa do erro

Remedy: - verifique o projeto de gabinete elétrico e o roteamento de cabo para a conformidade EMC
- verifique a fiação DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
See also: p9916

233845 <location>Encoder 3 DRIVE-CLiQ: Transmissão cíclica de dados com falha

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit para o encoder.
Causas da falha:
11 (= 0B hex):
Erro de sincronização durante a transferência cíclica de dados alternados.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: Executar o POWER ON (desligar e ligar).
See also: p9916

233850 <location>Encoder 3: Avaliação do encoder erro interno de software

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: POWER ON

Cause: Erro interno de software ocorrido no Sensor Module do encoder 3.
Falha (r0949, representação decimall):
1: O intervalo de tempo em segundo plano está bloqueado.
2: O checksum pela memória de códigos não confere.
10000: A memória OEM do encoder EnDat contém dados que não podem ser interpretados.
11000 - 11499: Dado descritivo para EEPROM incorreto.
11500 - 11899: Dado de calibração para EEPROM incorreto.
11900 - 11999: Dado de configuração para EEPROM incorreto.
12000 - 12008: Falha de comunicação com o conversor AD.
16000: Erro no aplicação de inicialização do encoder DRIVE-CLiQ.
16001: Erro ALU na inicialização do encoder DRIVE-CLiQ.
16002: Erro na inicialização encoder DRIVE-CLiQ HISI / SISI.
16003: Erro na inicialização de segurança encoder DRIVE-CLiQ.
16004: Erro no sistema interno encoder DRIVE-CLiQ.

Remedy: - Trocar o Sensor Module.
- Se necessário, atualizar o Firmware no Sensor Module.
- Contatar a Hotline.

233851 <location>Encoder 3 DRIVE-CLiQ (CU): Faltando sinal-de-vida

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Ocorreu erro na comunicação DRIVE-CLiQ do Sensor Module (encoder 3) envolvido a Control Unit.
O componente DRIVE-CLiQ não definiu o sinal de conexão para a Control Unit.
Causa de falha:
10 (= 0A hex):
O bit de sinal de conexão no telegramaaa de recebimento não é ajustado.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: - Atualize o firmware do componente envolvido.
- realize um POWER ON (desligar/ligar para o componente envolvido.

233860 <location>Encoder 3 DRIVE-CLiQ (CU): Erro de telegrama

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Ocorreu erro na comunicação DRIVE-CLiQ do Sensor Module (encoder 3) envolvido a Control Unit.
Causa de falha:
1 (= 01 hex):
Erro de checksum (Erro de CRC).
2 (= 02 hex):
O telegramaaa é menor do que o especificado em byte de extensão ou na lista de recepção.
3 (= 03 hex):
O telegramaaa é maior do que especificado em byte de extensão ou na lista de recepção.
4 (= 04 hex):
O comprimento do telegramaaa de recepção não corresponde com a lista de recepção.
5 (= 05 hex):
O tipo de telegramaaa de recepção não corresponde com a lista de recepção.
6 (= 06 hex):
O endereço da unidade de potência no telegramaaa e na lista de recepção não correspondem.
9 (= 09 hex):
O bit de erro no telegramaaa de recepção está habilitado.
16 (= 10 hex):
O telegramaaa de recepção está muito antecipado.
17 (= 11 hex):
Erro CRC e o telegramaaa de recebimento está muito adiantado.
18 (= 12 hex):
O telegramaaa é menor do que o especificado no byte de extensão ou na lista de recepção e o telegramaaa de recebimento está muito adiantado.
19 (= 13 hex):
O telegramaaa é maior do que o especificado no byte de extensão ou na lista de recepção e o telegramaaa de recebimento está muito adiantado.
20 (=14 hex):
O comprimento do telegramaaa de recebimento não corresponde com a lista de recepção e o telegramaaa de recebimento está muito adiantado.
21 (=15 hex):
O tipo de telegramaaa de recebimento não corresponde com a lista de recepção e o telegramaaa de recebimento está muito adiantado.
22 (=16 hex):
O endereço da unidade de potência no telegramaaa e na lista de recepção não corresponde e o telegramaaa de recebimento está muito adiantado.
25 (=19 hex):
O bit de erro no telegramaaa de recebimento é ajustado e o telegramaaa de recebimento está muito adiantado.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: - execute POWER ON (ligar/desligar).
- verifique a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMC.
- verifique a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
See also: p9915

233875 <location>Encoder 3 DRIVE-CLiQ (CU): Falha tensão alimentação

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Falha em uma comunicação DRIVE-CLiQ no componente DRIVE-CLiQ envolvido aos sinais da Control Unit que fornece tensão.
Causa de falha:
9 (= 09 hex):
A tensão da alimentação de energia para o componentes falhou.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: - realize um POWER ON (desligar/ligar).
- verifique a fiação de tensão de alimentação de energia para o componente DRIVE-CLiQ (cabo rompidos, contatos, ...).
- verifique o dimensionamento de alimentação de energia para o componente DRIVE-CLiQ.

233885 <location>Encoder 3 DRIVE-CLiQ (CU): Dados cíclicos transferem erro

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Ocorreu erro na comunicação DRIVE-CLiQ do Sensor Module (encoder 3) envolvido a Control Unit.
Os nós não enviam nem recebem de modo sincronizado.
Causa de falha:
26 (= 1A hex):
Bit de sinal de conexão no telegramaaa de recebimento não ajustado no telegramaaa de recebimento está muito adiantado.
33 (= 21 hex):
O telegramaaa cíclico não foi recebido.
34 (= 22 hex):
O intervalo na lista de recepção de telegramaaa.
64 (= 40 hex):
Intervalo na lista de envio de telegramaaa.
98(= 62 hex):
Erro na transição à operação cíclica.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: - Verificar a tensão de alimentação do respectivo componente.
- Executar POWER ON.
- Substituir o respectivo componente.
See also: p9915

233886 <location>Encoder 3 DRIVE-CLiQ (CU): Erro ao enviar dados DRIVE-CLiQ

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Ocorreu erro na comunicação DRIVE-CLiQ do Sensor Module (encoder 3) envolvido a Control Unit.
Não foi possível enviar os dados..
Causa de falha:
65 (= 41 hex):
O tipo de telegramaaa não corresponde com a lista de envio.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: Executar POWER ON

233887 <location>Encoder 3 DRIVE-CLiQ (CU): Falha no componente

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Encontrada falha no componente DRIVE-CLiQ envolvendo (Sensor Module para encoder 3). Falha de hardware não pode ser excluída.
Causa de falha:
32 (= 20 hex):
Erro no cabeçalho do telegramaaa.
35 (= 23 hex):
Erro de recebimento: A memória buffer do telegramaaa contém um erro.
66 (= 42 hex):
Erro de envio: A memória buffer do telegramaaa contém um erro.
67 (= 43 hex):
Erro de envio: A memória buffer do telegramaaa contém um erro.
96 (= 60 hex):
Resposta recebida com atraso durante tempo de execução da medição.
97 (= 61 hex):
Tempo para começar a trocar características dos dados muito longo.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: - Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Se necessário, utilizar outro soquete DRIVE-CLiQ (p9904).
- Substituir o respectivo componente.

233895 <location>Encoder 3 DRIVE-CLiQ (CU): Alternando dados cíclicos transferem erro

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Ocorreu erro na comunicação DRIVE-CLiQ do Sensor Module (encoder 3) envolvido a Control Unit.
Causa da falha:
11 (= 0B hex):
Erro na sincronização durante a transferência alternada de dados cíclicos.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro
Remedy: Executar POWER ON
See also: p9915

233896 <location>Encoder 3 DRIVE-CLiQ (CU): Propriedades de componente inconsistente

Message value: Número do componente: %1
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: Servo: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)
Vector: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)
Hla: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: As propriedades do componente DRIVE-CLiQ (Sensor Module para encoder 3) indicado pelo valor de falha alteraram-se de forma incompatível com a inicialização. Uma causa pode ser, por exemplo, a substituição de um cabo DRIVE-CLiQ ou um componente DRIVE-CLiQ.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Número do componente.
Remedy: - Executar POWER ON.
- Para uma substituição, utilizar os mesmos tipos de componentes e versões de Firmware, se possível.
- Ao substituir um cabo, somente utilizar cabos com o mesmo comprimento dos cabos originais ou o mais próximo possível (verifique o comprometimento com o comprimento máximo dos cabos).

233899 <location>Encoder 3: Falha desconhecida

Message value: Nova mensagem: %1
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Cause: Uma falha ocorreu no Sensor Module para encoder 3, falha que não pode ser interpretada pelo firmware da Control Unit .
Isso pode ocorrer se o firmware deste componente é mais recente que o firmware da Control Unit.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Número da falha.
Nota:
Se necessário, a importância desta nova falha pode ser lida em uma descrição mais recente da Control Unit.
Remedy: - Substituir o Firmware do Sensor Module por um de versão mais antiga (r0148).
- Atualizar o Firmware da Control Unit (r0018).

233902 <location>Encoder 3: Ocorreu um erro de SPI-Bus

Message value: %1
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Erro na operação do bus SPI interno.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Remedy: - Trocar o Sensor Module.
- Se necessário, atualizar o Firmware no Sensor Module.
- Contatar a Hotline.

233903 <location>Encoder 3: Ocorreu um erro de I2C-BUS

Message value: %1
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Erro na operação do bus I2C interno.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
Remedy: - Trocar o Sensor Module.
- Se necessário, atualizar o Firmware no Sensor Module.
- Contatar a Hotline.

233905 <location>Encoder 3: Parametrização falha

Message value: Parametro: %1, informação suplementar: %2
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Um parâmetro do encoder 3 foi detectado como incorreto.
É possível que o tipo de encoder parametrizado não corresponda com o conectado.
O parâmetro afetado pode ser determinado da seguinte maneira:
- determine o número de parâmetro pelo valor de falha (r0949).
- determine o índice de parâmetro (p0187).
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
yyyyxxxx dec: yyyy = Informação adicional, xxxx = parâmetro
yyyy = 421:
Para um encoder EnDat/SSI, a posição absoluta no protocolo deve ser menor ou igual a 30 bits.
yyyy = 0:
Nenhuma informação disponível.
yyyy = 1:
O nível HTL (p0405.1 = 0) combinado com o monitoramento de pistas A/B <> -A/B (p0405.2 = 1) não é suportado neste componente.
yyyy = 2:
No p0400 foi especificado um código para um encoder identificado, mas não foi realizada nenhuma identificação. Inicie uma nova identificação de encoder.
yyyy = 3:
No p0400 foi especificado um código para um encoder identificado, mas não foi realizada nenhuma identificação. Selecione no p0400 um encoder da lista com um código < 10000.
yyyy = 4:
O encoder SSI (p0404.9 = 1) sem pista A/B não é suportado por este componente.
yyyy = 5:
No encoder SQW o valor no p4686 é maior do que o valor no p0425.
yyyy = 6:
O encoder DRIVE-CLiQ não pode ser empregado com esta versão de firmware.
yyyy = 7:
Para o encoder SQW a correção Xact1 (p0437.2) é permitida somente com marcas zero equidistantes.
yyyy = 8:
A largura de pares de pólos do motor não é suportada pela régua linear empregada.
yyyy = 9:
O comprimento da posição no protocolo EnDat pode ser de no máximo 32 bits.
yyyy = 10:
O encoder conectado não é suportado.
yyyy = 11:
O hardware não suporta o monitoramento de pista.

Remedy: - Verificar se o tipo de encoder conectado está compatível com o encoder que foi parametrizado.
- Corrigir o parâmetro especificado para a identificação de falha (r0949) e p0187.
- Para o parâmetro número = 314:
- Verificar o número de par de pólos e relação de medição da engrenagem. O quociente do "número de par de pólos" dividido por "relação de medição da engrenagem" deve ser menor ou igual a 1000 ((r0313 * p0433) / p0432 <= 1000).

233912 <location>Encoder 3: Combinação de dispositivo não é permitida

Message value: %1
Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: OFF1 (NENHUM)
Acknowledge: BLOQUEIO DE PULSOS

Cause: A combinação de dispositivo selecionado não é suportada.
Falha (r0949, representação decimall):
1003:
A unidade de medição conectada não pode ser operada com o conversor EnDat 2.2. Por exemplo, a unidade de medição tem um número/resolução de pulso de 2^n.
1005:
O tipo de unidade de medição (incremental) não é suportado pelo conversor EnDat 2.2.
1006:
O tempo de duração máxima (31.25 µs) da transferência EnDat foi excedida.
2001:
A combinação de ajuste do ciclo de controlador de corrente, ciclo DP e o ciclo de Safety, não é suportado pelo conversor EnDat 2.2.
2002:
A resolução da unidade de medição linear não corresponde com a largura de par de polos do motor linear

Remedy: Para o valor de falha = 1003, 1005, 1006:
- Utilize uma unidade de medição permitida.
Para o valor de falha = 2001:
- Ajuste uma combinação de ciclo permitida (se necessário, utilize ajustes-padrão).
Para o valor de falha = 2002:
- Utilize uma unidade de medição com uma resolução baixa (p0422).

233915 <location>Encoder 3: Erro de configuração

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A configuração do encoder 3 está incorreta.
Valor de advertência (r2124, interpretar como decimal):
1:
A reparametrização entre falha/alarme não é permitida.
419:
Na resolução fina Gx_XIST2 configurada o encoder detectou um possível valor máximo absoluto e real de posição (r0483), o qual não pode mais ser representado em apenas 32 Bits.

Remedy: Para o valor de alarme = 1:
Não realize nenhuma reparametrização entre falha/alarme.
Para o valor de alarme = 419:
Reduza a resolução fina (p0419) ou desative o monitoramento (p0437.25), se a faixa de multigiros completa não for exigida.

233916 <location>Encoder 3: Falha de parametrização.

Message value: Parametro: %1, informação suplementar: %2

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Vector: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: O parâmetro do encoder 3 foi detectado como sendo incorreto.
É possível o tipo de encoder parametrizado não corresponde ao encoder conectado.
O parâmetro envolvido pode ser determinado como segue:
- Determinar o número do parâmetro usando o valor da falta (r0949).
- Determinar o parâmetro indexado (p0187).
Valor da falha (r0949, valor em decimal):
Número do parâmetro.

Remedy: - Verificar se o tipo de encoder conectado esta compatível com o encoder que foi parametrizado.
- Corrigir o parâmetro especificado para a Identificação da falha (r0949) e p0187.

233920 <location>Encoder 3: Falha do sensor de temperatura

Message value: Causa da falha: %1, número do canal: %2

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Ocorreu um erro na avaliação do sensor de temperatura.
Causa de falha:
1 (= 01 hex):
Ruptura de fio ou sensor não conectado (KTY: R > 1630 Ohm).
2 (= 02 hex):
Resistência medida está muito baixa (PTC: R < 20 Ohm, KTY: R < 50 Ohm).
Valores adicionais:
Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: - Verificar o cabo de encoder quanto tipo e conexão corretos.
- Verificar a ativação do sensor de temperatura no p0600 até p0603.
- Substituir o Sensor Module (defeito de hardware ou dados de calibração incorretos).

233930 <location>Encoder 3: Dados salvos pelo registrador de dados

Message value: -

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Para a função ativada "Data logger" [Registrador de Dados] (p0437.0 = 1) ocorreu uma falha com o Sensor Module. Este alarme indica que os dados de diagnóstico correspondentes à falha foram salvos no cartão de memória.
Os dados de diagnóstico são salvos nas seguintes pastas:
/USER/SINAMICS/DATA/SMTRC00.BIN
...
/USER/SINAMICS/DATA/SMTRC07.BIN
/USER/SINAMICS/DATA/SMTRCIDX.TXT
As seguintes informações são contidas no arquivo TXT:
- Exibição do último arquivo BIN gravado.
- Número das operações de gravação ainda possíveis (de 10000 descendentes).
Nota:
Somente a Siemens pode avaliar os arquivos BIN.

Remedy: Não necessário.
O alarme desaparece automaticamente.
O registrador de dados está pronto para registrar os próximos casos de falha.

233940 <location>Encoder 3: Tensão S1 incorreta de sensor de eixo

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A tensão do sensor analógico S1 está fora da faixa permitida.
Falha (r0949, representação decimall):
Nível de sinal do sensor S1.
Nota:
Um nível de sinal de 500 mV corresponde ao valor numérico de 500 dec.

Remedy: - Verificar a ferramenta de fixação.
- Verificar e, se necessário, corrigir a tolerância (p5040).
- Verificar e, se necessário, corrigir os limites (p5041).
- Verificar o sensor analógico S1 e as conexões.
See also: p5040, p5041

233950 <location>Encoder 3: Erro interno de software

Message value: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF1 (OFF2)

Acknowledge: POWER ON

Cause: Ocorreu um erro de software interno.
Falha (r0949, representação decimall):
Informações sobre a origem de falha:
Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Remedy: - Se necessário, atualize o firmware no Sensor Module para a última versão.
- contate a linha direta.

233999 <location>Encoder 3: Alarme desconhecido

Message value: Nova mensagem: %1

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Um alarme ocorreu no Sensor Module para encoder 3 que não pode ser interpretado pelo firmware da Control Unit.
Isto pode ocorrer se o firmware deste componente é mais recente que o firmware da Conrol Unit.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Número do alarme.
Nota:
Se necessário, a importância desta nova falha pode ser lida em uma descrição mais recente da Control Unit.

Remedy: - Substituir o Firmware do Sensor Module por um de versão mais antiga (r0148).
- Atualizar o Firmware da Control Unit (r0018).

234207 <location>VSM: Temperatura, limite de falha ultrapassado

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Vector: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: A temperatura (r3666) medida com o Voltage Sensing Module (VSM) excedeu o valor limite (p3668).
Nota:
Esta falha somente pode ocorrer quando a avaliação de temperatura for ativada (p3665 = 2 para sensor KTY ou p3665 = 1 para sensor PTC).
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
yyxxxx dec:
yy: Número componente que detectou a falha.

Remedy: - Verificar o ventilador.
- Baixar potência.

234211 <location>VSM: Temperatura, limite de alarme ultrapassado

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A temperatura (r3666) medida com o Voltage Sensing Module (VSM) excedeu o valor limite (p3667).
Valor de alarme (r2124, representação decimal):
A posição da milhar e a posição da dezena de milhar indica o número de componente do VSM onde ocorreu o erro.

Remedy: - Verificar o ventilador.
- Baixar potência.

234800 <location>VSM: Mensagem coletiva

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Vector: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Acknowledge: SEM

Cause: O Voltage Sensing Module (VSM) detectou pelo menos um erro.

Remedy: Avaliação das demais mensagens atuais.

234801 <location>VSM DRIVE-CLiQ: Falta sinal de vida

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Ocorreu um erro na comunicação DRIVE-CLiQ na Control Unit do Voltage Sensing Module (VSM).
Causa de falha:
10 (= 0A hex):
O bit de sinal de conexão no telegramaaa de recebimento não é ajustado.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: - Verificar a conexão do DRIVE-CLiQ.
- Trocar o respectivo componente.

234801 <location>VSM DRIVE-CLiQ: Falta sinal de vida

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840

Reaction: OFF2 (NENHUM, OFF1)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Ocorreu um erro na comunicação DRIVE-CLiQ na Control Unit do Voltage Sensing Module (VSM).
Causa de falha:
10 (= 0A hex):
O bit de sinal de conexão no telegramaaa de recebimento não é ajustado.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro
Remedy: - confira a conexão DRIVE-CLiQ.
- substitua o Voltage Sensing Module (VSM).

234802 <location>VSM: Timeout

Message value: -
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Vector: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: Timeout ocorreu no Voltage Sensing Module.
Remedy: Substituir o Voltage Sensing Module.

234803 <location>VSM: Teste de memória

Message value: -
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Vector: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: Ocorreu um erro no teste de memória no Voltage Sensing Module.
Remedy: - Verificar se a temperatura ambiente permitida é atendida para o Voltage Sensing Module.
- Substituir o Voltage Sensing Module.

234804 <location>VSM: CRC

Message value: %1
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Vector: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: Durante a leitura da memória de programa no Voltage Sensing Module (VSM) ocorreu um erro de checksum.
Remedy: - Verificar se a temperatura ambiente permitida é atendida para o componente.
- Substituir o Voltage Sensing Module.

234805 <location>VSM: Soma de verificação EEPROM incorreta

Message value: %1
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Vector: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: Dados internos de parâmetro estão corrompidos.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
01: Acesso EEPROM com erro.
02: Número de blocos no EEPROM muito alto.

Remedy: - Verificar se a temperatura ambiente permitida é atendida para o componente.
- Substituir o Voltage Sensing Module (VSM).

234806 <location>VSM: Inicialização

Message value: -
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Vector: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: Durante a inicialização ocorreu um erro no Voltage Sensing Module (VSM).
Remedy: Substituir o Voltage Sensing Module.

234807 <location>VSM: Monitoração de tempo no controle de seqüência

Message value: -
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Erro de timeout do controle de seqüência no Voltage Sensing Module (VSM).
Remedy: Substituir o Voltage Sensing Module.

234820 <location>VSM DRIVE-CLiQ: Telegrama com erro

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Vector: NENHUM (OFF1, OFF2)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Ocorreu um erro na comunicação DRIVE-CLiQ na Control Unit do Voltage Sensing Module.
Causa de falha:
1 (=01 hex):
Erro de checksum (Erro de CRC).
2 (= 02 hex):
O telegramaaa é menor do que o especificado byte de extensão ou na lista de recepção.
3 (= 03 hex):
O telegramaaa é maior do que especificado em byte de extensão ou na lista de recepção.
4 (= 04 hex):
O comprimento do telegramaaa de recepção não corresponde com a lista de recepção.
5 (= 05 hex):
O tipo de telegramaaa de recepção não corresponde com a lista de recepção.
6 (= 06 hex):
O endereço do componente no telegramaaa e na lista de recepção não correspondem.
7 (= 07 hex):
É esperado um telegramaaa SYNC - mas o telegramaaa recebido não é um telegramaaa SYNC.
8 (= 08 hex):
Nenhum telegramaaa SYNC é esperado - mas o telegramaaa recebido é único.
9 (= 09 hex):
O bit de erro no telegramaaa de recepção está habilitado.
16 (= 10 hex):
O telegramaaa de recepção está muito antecipado.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: - execute POWER ON (ligar/desligar).
- verifique a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMC.
- verifique a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
See also: p9916

234835 <location>VSM DRIVE-CLiQ: Transmissão cíclica de dados com falha

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Vector: NENHUM (OFF1, OFF2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Ocorreu um erro na comunicação DRIVE-CLiQ na Control Unit do Voltage Sensing Module. Os nós não são enviados nem recebidos de modo sincronizado.
Causa de falha:
33 (= 21 hex):
O telegramaaa cíclico não foi recebido.
34 (= 22 hex):
Intervalo na lista de recepção de telegramaaas.
64 (= 40 hex):
Intervalo na lista de envio de telegramaaa.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: - Executar POWER ON.
- Substituir o respectivo componente.

234836 <location>VSM DRIVE-CLiQ: Erro de envio de dados DRIVE-CLiQ

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Vector: NENHUM (OFF1, OFF2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit do Voltage Sensing Module (VSM). O envio de dados não foi possível.
Causas da falha:
65 (= 41 hex):
O tipo de telegramaaa não corresponde com a lista de envio.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: Executar POWER ON

234837 <location>VSM DRIVE-CLiQ: Componente danificado

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Vector: NENHUM (OFF1, OFF2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Falha encontrada no componente DRIVE-CLiQ envolvido. Falha de hardware não pode ser excluída.
Causa de falhas:
32 (= 20 hex):
Erro no cabeçalho do telegramaaa.
35 (= 23 hex):
Erro de recebimento. A memória de buffer do telegramaaa contém um erro.
66 (=42 hex):
Erro de envio: A memória do buffer de telegramaaa contém um erro.
67 (=43 hex):
Erro de envio: A memória de buffer de telegramaaa contém um erro.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: - Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Se necessário, utilizar outro soquete DRIVE-CLiQ (p9904).
- Substituir o respectivo componente.

234840 <location>VSM DRIVE-CLiQ: erro abaixo do limiar de sinalização

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Ocorreu um erro DRIVE-CLiQ abaixo do limite do sinal.
Causa de falha:
1 (= 01 hex):
Erro de checksum (erro CRC).
2 (= 02 hex):
O telegrama é mais curto do que o especificado em comprimento de byte ou lista de recebimento.
3 (= 03 hex):
O telegrama é maior do que o especificado em comprimento de byte ou lista de recebimento.
4 (= 04 hex):
O comprimento do telegrama recebido não é compatível com o da lista de recebimento.
5 (= 05 hex):
O tipo de telegrama recebido não é compatível com o da lista de recebimento.
6 (= 06 hex):
O endereço do componente no telegrama e na lista de recebimento não correspondem.
7 (= 07 hex):
Um telegrama SYNC é esperado - mas o telegrama recebido não é um telegrama SYNC.
8 (= 08 hex):
Nenhum telegrama SYNC é esperado - mas o telegrama recebido é um.
9 (= 09 hex):
O bit de erro no telegrama recebido está ajustado.
10 (= 0A hex):
O sinal de conexão do bit no telegrama recebido não está ajustado.
11 (= 0B hex):
Erro de sincronização durante a alternância da transferência e cíclica dos dados.
16 (= 10 hex):
O telegrama recebido está adiantado.
32 (= 20 hex):
Erro no cabeçalho do telegrama.
33 (= 21 hex):
O telegrama cíclico não foi recebido.
34 (= 22 hex):
Intervalo na lista de recebimento do telegrama.
35 (= 23 hex):
Erro de recebimento: A memória do buffer do telegrama contém um erro.
64 (= 40 hex):
Intervalo na lista de envio de telegramas.
65 (= 41 hex):
O tipo de telegrama não é compatível com a lista de enviados.
66 (= 42 hex):
Erro de envio: A memória do buffer do telegrama contém um erro.
67 (= 43 hex):
Erro de envio: A memória do buffer do telegrama contém um erro.
Nota com relação ao valor de mensagem:
A informação individual está codificada conforme segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa do erro

Remedy: - verifique o projeto de gabinete elétrico e o roteamento de cabo para a conformidade EMC
- verifique a fiação DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
See also: p9916

234845 <location>VSM DRIVE-CLiQ: Transmissão cíclica de dados com falha

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Vector: NENHUM (OFF1, OFF2)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit do Voltage Sensing Module (VSM).
Causas da falha:
11 (= 0B hex):
Erro de sincronização durante a transferência cíclica de dados alternados.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro
Remedy: Executar POWER ON
See also: p9916

234850 <location>VSM: Erro interno de software

Message value: %1
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: Infeed: OFF1 (NENHUM, OFF2)
Vector: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Acknowledge: POWER ON
Cause: Ocorreu um erro interno de software no Voltage Sensing Module (VSM).
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
1: O intervalo de tempo em segundo plano está bloqueado.
2: O checksum através da memória de códigos não confere.
Remedy: - Substituir o Voltage Sensing Module (VSM).
- Se necessário, atualizar o Firmware no Voltage Sensing Module.
- Contatar a Hotline.

234851 <location>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Faltando sinal-de-vida

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: NENHUM (OFF1, OFF2)
Vector: NENHUM (OFF1, OFF2)
Hla: NENHUM (OFF1, OFF2)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu do Voltage Sensing Module involved (VSM) para a Control Unit.
O componente DRIVE-CLiQ não enviou o sinal de conexão ao Control Unit.
Causas da falha:
10 (= 0A hex):
O bit de sinal de conexão no telegramaaa de recebimento não é ajustado.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro
Remedy: Atualizar o Firmware do respectivo componente.

234860 <location>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Erro de telegrama

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: NENHUM (OFF1, OFF2)
Vector: NENHUM (OFF1, OFF2)
Hla: NENHUM (OFF1, OFF2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Ocorreu um erro de comunicação DRIVE-CLiQ do Voltage Sensing Module (VSM) envolvido com a Control Unit.
Causa de falha:
1 (= 01 hex):
Erro de checksum (Erro de CRC).
2 (= 02 hex):
O telegramaaa é menor do que o especificado em byte de extensão ou na lista de recepção.
3 (= 03 hex):
O telegramaaa é maior do que especificado em byte de extensão ou na lista de recepção.
4 (= 04 hex):
O comprimento do telegramaaa de recepção não corresponde com a lista de recepção.
5 (= 05 hex):
O tipo de telegramaaa de recepção não corresponde com a lista de recepção.
6 (= 06 hex):
O endereço da unidade de potência no telegramaaa e na lista de recepção não correspondem.
9 (= 09 hex):
O bit de erro no telegramaaa de recepção está habilitado.
16 (= 10 hex):
O telegramaaa de recepção está muito antecipado.
17 (=11 hex):
Erro CRC e o telegramaaa de recepção está muito antecipado.
18 (= 12 hex):
O telegramaaa é menor do que o especificado no byte de extensão ou na lista de recebimento e o telegramaaa de recebimento está muito antecipado.
19 (= 13 hex):
O telegramaaa é maior do que o especificado no byte de extensão ou na lista de recepção e o telegramaaa de recepção está muito antecipado.
20 (=14 hex):
O comprimento do telegramaaa de recebimento não corresponde com a lista de recepção e o telegramaaa de recepção está muito antecipado.
21 (=15 hex):
O tipo de telegramaaa de recebimento não corresponde com a lista de recepção e o telegramaaa de recebimento está muito antecipado.
22 (=16 hex):
O endereço da unidade de potência no telegramaaa e na lista de recepção não corresponde e o telegramaaa de recebimento está muito antecipado.
25 (= 19 hex):
O bit de erro no telegramaaa de recebimento é ajustado e o telegramaaa de recepção está muito antecipado.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: - execute POWER ON (ligar/desligar).
- verifique a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMC.
- verifique a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
See also: p9915

234875 <location>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Falha na tensão de alimentação

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Falha em uma comunicação DRIVE-CLiQ no componente DRIVE-CLiQ envolvido aos sinais da Control Unit que fornece tensão.
Causa de falha:
9 (= 09 hex):
A tensão da alimentação de energia para o componentes falhou.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: - realize um POWER ON (desligar/ligar).
- verifique a fiação de tensão de alimentação de energia para o componente DRIVE-CLiQ (cabo rompidos, contatos, ...).
- verifique o dimensionamento de alimentação de energia para o componente DRIVE-CLiQ.

234885 <location>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Dados cíclicos transferem erro

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: NENHUM (OFF1, OFF2)
Vector: NENHUM (OFF1, OFF2)
Hla: NENHUM (OFF1, OFF2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Erro de comunicação DRIVE-CLiQ do Voltage Sensing Module (VSM) envolvido com a Control Unit.
Os nós não enviam nem recebem de modo sincronizado.
Causa de falha:
26 (= 1A hex):
Bit de sinal de conexão no telegramaaa de recebimento não enviado e o telegramaaa de recebimento está muito adiantado.
33 (= 21 hex):
O telegramaaa cíclico não foi recebido.
34 (= 22 hex):
Intervalo na lista de recepção de telegramaaa.
64 (= 40 hex):
Intervalo na lista de envio de telegramaaa.
98 (= 62 hex):
Erro na transição para a operação cíclica.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: - Verificar a tensão de alimentação do respectivo componente.
- Executar POWER ON.
- Substituir o respectivo componente.
See also: p9915

234886 <location>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Erro ao enviar dados DRIVE-CLiQ

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: NENHUM (OFF1, OFF2)
Vector: NENHUM (OFF1, OFF2)
Hla: NENHUM (OFF1, OFF2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Erro de comunicação DRIVE-CLiQ do Voltage Sensing Module (VSM) envolvido com a Control Unit.
Os dados não puderam ser enviados.
Causa de falha:
65 (= 41 hex):
O tipo de telegramaaa não corresponde com a lista de envio.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: Executar POWER ON

234887 <location>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Falha no componente

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: NENHUM (OFF1, OFF2)
Vector: NENHUM (OFF1, OFF2)
Hla: NENHUM (OFF1, OFF2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Falha encontrada no componente DRIVE-CLiQ (Voltage Sensing Module) envolvido. Falha de hardware não pode ser excluída.
Causa de falhas:
32 (= 20 hex):
Erro no cabeçalho do telegramaaa.
35 (= 23 hex):
Erro de recebimento. A memória de buffer do telegramaaa contém um erro.
66 (=42 hex):
Erro de envio: A memória do buffer de telegramaaa contém um erro.
67 (=43 hex):
Erro de envio: A memória de buffer de telegramaaa contém um erro.
96 (= 60 hex):
Atraso na resposta recebida durante a medição de tempo de execução.
97 (= 61 hex):
Tempo muito longo para trocar os dados de características.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: - Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Se necessário, utilizar outro soquete DRIVE-CLiQ (p9904).
- Substituir o respectivo componente.

234895 <location>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Erro na transferência de dados cíclicos alternados

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: NENHUM (OFF1, OFF2)
Vector: NENHUM (OFF1, OFF2)
Hla: NENHUM (OFF1, OFF2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Voltage Sensing Module (VSM) para a unidade de potência.
Causas da falha:
11 (= 0B hex):
Erro de sincronização durante a transferência cíclica de dados alternados.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: Executar POWER ON
See also: p9915

234896 <location>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Propriedade do componente inconsistente

Message value: Número do componente: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)
Vector: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)
Hla: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: As propriedades do componente DRIVE-CLiQ (Voltage Sensing Module) indicado pelo valor de falha alteraram-se de forma incompatível com a inicialização. Uma causa pode ser, por exemplo, a substituição de um cabo DRIVE-CLiQ ou um componente DRIVE-CLiQ.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Número do componente.

Remedy: - Executar POWER ON.
- Para uma substituição, utilizar os mesmos tipos de componentes e versões de Firmware, se possível.
- Ao substituir um cabo, somente utilizar cabos com o mesmo comprimento dos cabos originais ou o mais próximo possível (verifique o comprometimento com o comprimento máximo dos cabos).

234899 <location>VSM: Falha desconhecida

Message value: Nova mensagem: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)
Vector: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: Ocorreu uma falha no Sensor Module do encoder 3 que não pode ser interpretada pelo firmware da Control Unit.
Isto pode ocorrer se o firmware deste componente é mais recente que o firmware da Control Unit.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Número da falha.
Nota:
Se necessário, a importância desta nova falha podem ser lidas em uma descrição mais recente da Control Unit.

Remedy: - Substituir o Firmware do Voltage Sensing Module por um de versão mais antiga (r0158).
- Atualizar o Firmware da Control Unit (r0018).

234903 <location>VSM: Ocorreu um erro de I2C-Bus

Message value: -

Drive object: VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Ocorreu um erro ao acessar através do módulo interno Bus I2C.
Remedy: Trocar o Terminal Module.

234903 <location>VSM: Ocorreu um erro de I2C-Bus

Message value: -
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Ocorreu um erro ao acessar através do módulo interno Bus I2C.
Remedy: Troque o Voltage Sensing Module (VSM).

234904 <location>VSM: EEPROM

Message value: -
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Ocorreu um erro ao acessar a memória não flutuante do Terminal Module.
Remedy: Troque o Voltage Sensing Module (VSM).

234905 <location>VSM: Acesso do parâmetro

Message value: -
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: A Control Unit tentou gravar um valor de parâmetro não permitido no Voltage Sensing Module (VSM).
Remedy: - Confira se a versão do VSM (r0158) corresponde à versão de firmware da Control Unit (r0018).
- Se preciso, substitua o Voltage Sensing Module.
Nota:
O versão de firmware que equiparado a outra versão está no arquivo readme.txt no cartão de memória.

234920 <location>VSM: Falha do sensor de temperatura

Message value: %1
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)
Vector: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Cause: Ocorreu um erro na interpretação do sensor de temperatura.
Valor de advertência (r2124, interpretar como decimal):
1: Ruptura de fio ou sensor desconectado (KTY: R > 1630 Ohm).
2: Resistência medida muito baixa (PTC: R < 20 Ohm, KTY: R < 50 Ohm).
Remedy: - Verificar se o sensor se está conectado corretamente.
- Substituir o sensor.

234950 <location>VSM: Erro interno de software

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF2
Acknowledge: POWER ON
Cause: Ocorreu um erro de software interno em Voltage Sensing Module (VSM).
Falha (r0949, representação decimall):
Informações sobre a fonte de falha.
Somente para o diagnóstico de falhas interno da Siemens.
Remedy: - Se necessário, atualize o firmware no Voltage Sensing Module para a versão mais recente.
- contate uma linha direta.

234999 <location>VSM: Alarme desconhecido

Message value: Nova mensagem: %1
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Uma falha ocorreu na Voltage Sensing Module (VSM) um alarme ocorreu e não pode ser interpretado por o Control Unit firmware.
Isto pode ocorrer se o firmware deste componente é mais recente que o firmware da Control Unit.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Número do alarme.
Nota:
Se necessário, a importância deste novo alarme pode ser lida na descrição mais recente da Control Unit.
Remedy: - Substituir o Firmware do Voltage Sensing Module por um de versão mais antiga (r0148).
- Atualizar o Firmware da Control Unit (r0018).

235000 <location>TM54F: Tempo de amostragem inválido

Message value: %1
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: NENHUM
Acknowledge: POWER ON
Cause: O tempo de amostragem configurado é inválido.
- Não é múltiplo inteiro do ciclo DP.
Valor de falha (r0949, vírgula móvel):
Tempo de amostragem válido sugerido.
Remedy: Corrigir tempo de amostragem (p. ex. configurar o tempo de amostragem válido sugerido).
See also: p10000

235001 <location>TM54F: Valor de parâmetro inválido

Message value: %1
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: É utilizada a funcionalidade das funções básicas via TM54F.
Existe uma parametrização incorreta dos parâmetros do TM54F.
Valor de falha (r0949, interpretar como binário):
Os bits 0 ... 3 indicam em qual grupo de acionamentos foram parametrizadas F-DIs não permitidas:
Bit 0 = 1: Grupo de acionamentos 1 com erro
Bit 1 = 1: Grupo de acionamentos 2 com erro
Bit 2 = 1: Grupo de acionamentos 3 incorreto
Bit 3 = 1: Grupo de acionamentos 4 incorreto
Os parâmetros p10024 ... p10038 devem ser 0, o p10039 pode utilizar apenas sinais das Basic Safety Functions.
Os bits 4 ... 7 indicam para quais F-DOs foram informados links incorretos:
Bit 4 = 1: F-DO 0 com erro (p10042)
Bit 5 = 1: F-DO 1 com erro (p10043)
Bit 6 = 1: F-DO 2 com erro (p10044)
Bit 7 = 1: F-DO 3 com erro (p10045)
Nota:
Somente podem ser parametrizados os seguintes sinais:
"STO ativo"
"SS1 ativa"
"Evento interno"
"Safestate"

Remedy: - Ativar o modo de comissionamento Safety do TM54F (alterar parâmetros).
- Verificar p10042 ... p10045 e corrigir conforme necessidade.
- Verificar p10024 ... p10039 e corrigir conforme necessidade.
- Copiar os parâmetros.
- Ativar os ajustes.

235002 <location>TM54F: Modo de colocação em funcionamento não é possível

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: A ativação do modo de comissionamento foi rejeitada, pois pelo menos um dos acionamentos pertencentes ao TM54F se encontra em operação.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Número de objeto de acionamento do primeiro acionamento encontrado sem supressão de pulsos/bloqueio de energia.

Remedy: Retirar a habilitação para operar do acionamento indicado no valor de falha.

235003 <location>TM54F: É requerido o reconhecimento na Control Unit

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Uma falha no Terminal Module 54F (TM54F) foi reconhecido usando o reconhecimento seguro (p10006).
Um reconhecimento adicional também é requerido na Control Unit.

Remedy: - confirme todas as falhas na Control Unit (BI: p2102).
ou
- confirme todas as falhas no objeto de drive TM54F (BI: p2103, p2104 ou p2105).
Nota:
Uma confirmação de falha é ativada com um sinal 0/1.

235004 <location>TM54F: Ciclo de comunicação inválido

Message value: Causa da Falha: %1 bin

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: - O ciclo de comunicação indicado no p10000[x] não corresponde ao ciclo de monitoramento do objeto de acionamento, que foi indicado no p10010[x].

Enquanto esta falha estiver pendente, os Failsafe Values serão ativados no TM54F. Todos os acionamentos não possuem nenhuma habilitação.

Valor de falha (r0949, interpretar como binário):

Se for definido um bit na faixa dos bits 0 ... 5, aplica-se o seguinte:

O ciclo de comunicação indicado no p10000[x] não corresponde ao ciclo de monitoramento do objeto de acionamento, que foi indicado no p10010[x]. (Se apenas o p10000[0] for utilizado, então esse valor deve ser idêntico com todos os ciclos de monitoramento dos objetos de acionamento utilizados no p10010[0...5]).

Bit 0 = 1: O p10000[0] não corresponde ao ciclo de monitoramento do p10010[0]

Bit 1 = 1: O p10000[1] não corresponde ao ciclo de monitoramento do p10010[1]

..

Bit 5 = 1: O p10000[5] não corresponde ao ciclo de monitoramento do p10010[5]

Se for definido um bit na faixa dos bits 16 ... 21, aplica-se o seguinte:

Bit 16 = 1: O p10000[0] recebeu um valor muito baixo.

Bit 17 = 1: O p10000[1] recebeu um valor muito baixo.

..

Bit 21 = 1: O p10000[5] recebeu um valor muito baixo.

Ao usar um eixo com Basic Safety Functions com TM54F, o ciclo de monitoramento deveria ser maior que 500us + 8*ciclo do controlador de corrente do acionamento.

- Este erro também é sinalizado quando um acionamento controlado com TM54F tiver parametrizado o controle das funções básicas através do TM54F e ao mesmo tempo tiver parametrizado as funções de Safety ampliadas ou ncSI.

- Para valor de falha 0 aplica-se o seguinte:

O TM54F ainda não foi desligado desde sua atualização de Firmware.

Ou: o TM54F conectado possui um Firmware muito antigo.

See also: p10010

Remedy: Para o valor de falha na faixa dos bits 0 ... 5:

- Verifique primeiro se em todos os acionamentos informados no p10010 as

funções de Safety ampliadas ou funções básicas foram habilitadas pelo TM54F.

- Executar a função de cópia para TM54F (p9700 = 87).
- Adaptar as somas de verificação para TM54F (p9701 = 172).
- Copiar a RAM para a ROM.
- Executar o POWER ON.

Para o valor de falha na faixa dos bits 16 ... 21:

Aumentar o tempo de amostragem do controlador de corrente do respectivo acionamento, para evitar falhas durante a operação.

- Executar a função de cópia para TM54F (p9700 = 87).
- Adaptar as somas de verificação para TM54F (p9701 = 172).
- Copiar a RAM para a ROM.
- Executar o POWER ON.

235005 <location>TM54F: Ligação em paralelo não suportada

Message value: Causa da Falha: %1 bin

Drive object: HLA, HLA_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM

Acknowledge: POWER ON

Cause: É utilizada a função TM54F com Basic Safety Functions. Esta função é suportada quando os módulos de potência são ligados em paralelo.

Todos os acionamentos do TM54F adotam Failsafe Values e não recebem nenhuma habilitação.

See also: p10010

Remedy: - Desativar a ligação em paralelo ou o TM54F com Basic Functions.

- Copiar a RAM para a ROM.
- Executar o POWER ON (desligar e ligar).

235006 <location>TM54F: Grupos de acionamentos inválidos

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM

Acknowledge: POWER ON

Cause: É utilizada a funcionalidade das funções básicas via TM54F.

Existe uma parametrização incorreta dos grupos de acionamentos.

Valor de falha (r0949, interpretar como binário):

O valor informa em qual grupo de acionamentos existem acionamentos Basic Safety misturados com acionamentos Extended Safety.

Bit 0 = 1: Grupo de acionamentos 1 com erro

Bit 1 = 1: Grupo de acionamentos 2 com erro

Bit 2 = 1: Grupo de acionamentos 3 com erro

Bit 3 = 1: Grupo de acionamentos 4 com erro

Enquanto esta falha estiver pendente, os Failsafe Values serão ativados no TM54F. Todos os acionamentos não possuem nenhuma habilitação.

Nota:

- Este erro também é sinalizado quando um acionamento controlado com TM54F tiver parametrizado o controle das funções básicas através do TM54F e ao mesmo tempo tiver parametrizado as funções de Safety ampliadas ou ncSI.

Remedy: Em seguida, de acordo com o valor de falha, deve-se verificar no p10011 para que não sejam misturados acionamentos Basic Safety com acionamentos Extended Safety.

235009 <location>TM54F: Comissionamento Safety incompleto no acionamento

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, TM54F_MA, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Na configuração do TM54F foi atribuído um objeto de acionamento ao TM54F que não possui nenhuma função Safety parametrizada ou estas funções Safety estão parametrizadas incorretamente.
O valor de falha informa em qual acionamento (veja o p10010) há uma parametrização incorreta (p9601, p9501).
Bit 0 = 1: Acionamento 1 com erro
Bit 1 = 1: Acionamento 2 incorreto
Bit 2 = 1: Acionamento 3 com erro
Bit 3 = 1: Acionamento 4 com erro
Bit 4 = 1: Acionamento 5 com erro
Bit 5 = 1: Acionamento 6 com erro

Remedy: Realizar o comissionamento Safety no acionamento afetado e habilitar as funções Safety para TM54F.
Em seguida, realizar o comissionamento do TM54F e definir apenas o p9700=87d e o p9701=172d.

235011 <location>TM54F: Atribuição de número de drive object inválida

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: Um número de drive object foi atribuído em duplicidade. Todo número de drive object somente pode ser atribuído uma vez.

Remedy: Corrigir a atribuição dos números de drive object.
See also: p10010

235012 <location>TM54F: Parada de teste ativa

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A parada de teste para o Terminal Module 54F (TM54F) está sendo executada neste momento.
Nota:
Se ocorrer uma falha durante a parada de teste, será emitido o F35013.

Remedy: O alarme desaparece automaticamente depois da conclusão realizada com sucesso ou o cancelamento (em caso de erro) da parada de teste.

235013 <location>TM54F: Parada de teste com erro

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: Foi detectado um erro durante a execução da parada de teste no TM54F. São transmitidos sinais de ativação à prova de falhas (Failsafe Values) para as funções de segurança.

Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):

aaaabbcc hex:

aaaa: DO ou F-DI (depende do passo de teste cc), de onde o estado esperado não foi coletado (Bit 0 = F-DI 0 e F-DO 0, Bit 1 = F-DI 1 e F-DO 1, etc.).

bb: Causa do erro

bb = 01 hex: Erro interno.

bb = 02 hex: Erro na comparação dos sinais de ativação de ambos canais (F-DI ou DI).

bb = 03 hex: Erro interno.

bb = 04 hex: Erro na comparação dos sinais de ativação de ambos canais (Diag-DO).

cc: Estado da parada de teste, no qual ocorreu a falha.

A forma de representação é feita da seguinte maneira:

Estado incorreto do Slave: (ações de teste)(ações de teste) | Passo correspondente no Master: (ações de teste)(ações de teste) | Descrição

00 hex: (L1+OFF)(L2+ON) | 0A hex: ( )( ) | Sincronização / Passo de comutação

0A hex: (L1+OFF)(L2+ON) | 15 hex: ( )( ) | Passo de espera

15 hex: (L1+OFF)(L2+OFF) | 20 hex :( )( ) | 1.) F-DI 0 ... 4 Verificação para 0 V 2.) Passo de comutação para o novo nível

20 hex: (L1+OFF)(L2+OFF) | 2B hex: ( )( ) | Passo de espera

2B hex: (L1+ON)(L2+ON) | 36 hex: ( )( ) | 1.) F-DI 5 ... 9 Verificação para 0 V 2.) Passo de comutação para o novo nível

36 hex: (DO OFF)( ) | 41 hex: (DO OFF)( ) | Passo de espera / Passo de comutação

41 hex: (DO OFF)( ) | 4C hex: (DO OFF)( ) | Passo de espera

4C hex: (DO ON)( ) | 57 hex: (DO ON)( ) | 1.) Verificação Diag-DO e Diag-DI 2.) Passo de comutação para o novo nível

57 hex: (DO ON)( ) | 62 hex: (DO ON)( ) | Passo de espera

62 hex: (DO OFF)( ) | 6D hex: (DO ON)( ) | 1.) Verificação Diag-DO e Diag-DI 2.) Passo de comutação

6D hex: (DO OFF)( ) | 78 hex: (DO ON)( ) | Passo de espera

78 hex: (DO ON)( ) | 83 hex: (DO OFF)( ) | 1.) Verificação Diag-DO e Diag-DI 2.) Passo de comutação

83 hex: (DO ON)( ) | 8E hex: (DO OFF)( ) | Passo de espera

8E hex: (DO OFF)( ) | 99 hex: (DO OFF)( ) | 1.) Verificação Diag-DO e Diag-DI 2.) Passo de comutação

99 hex: (DO OFF)( ) | A4 hex: (DO OFF)( ) | Passo de espera

A4 hex: (DO OFF)( ) | AF hex: (DO OFF)( ) | Verificação Diag-DO e Diag-DI

AF hex: (DO Estado original)( ) | C5 hex: (DO Estado original)( ) | Passo de comutação

C5 hex: Fim do teste

As ações esperadas para verificação dependem do modo de teste parametrizado (p10047).

As ações esperadas a seguir são verificadas nos passos de verificação no teste das F-DOs.

A forma de representação é feita da seguinte maneira:

Passo de teste (SL MA): Estimativa Diag-DO Modo 1 | Estimativa DI 20 ... 23 Modo 2 | Estimativa DI 20 ... 23 Modo 3

(4C hex 57 hex): Diag-DO = 0 V | DI = 24 V | DI = 24 V

(62 hex 6D hex): Diag-DO = 0 V | DI = 0 V | DI = 0 V

(78 hex 83 hex): Diag-DO = 0 V | DI = 0 V | DI = 24 V

(8E hex 99 hex): Diag-DO = 24 V | DI = 0 V | DI = 24 V

(A4 hex AF hex): Diag-DO = 0 V | DI = 24 V | DI = 24 V

Exemplo:

Se ocorrer uma falha em um passo de parada de teste, o qual contém as causas de erro bb = 02 hex ou 04 hex, então a ação de teste da falha ocorreu no passo de parada de teste anterior. A verificação da ação esperada é realizada no passo seguinte.

O Master menciona o valor de falha 0001_04AF e o Slave o valor de falha 0001_04A4.

aaaa = 1 --> O F-DO 0 foi afetado.

bb = 04 hex --> A verificação do Diag-DO falhou.

cc = A verificação da ação esperada ocorreu no passo de parada de teste AF no Master e A4 no Slave.

Na tabela é verificada a ação esperada Diag-DO = 0, ou seja, o Diag-DO estava em 0 V ao invés dos 24 V esperados. Aqui a ação de teste ocorreu no passo anterior (99 hex DO OFF, A4 hex DO OFF). As duas DOs foram passadas para OFF.

Remedy: Inspecionar a fiação das F-DIs e das F-DOs e reiniciar a parada de teste.

Nota:

A falha será eliminada assim que a parada de teste for concluída com sucesso.

Para o valor de falha = CCCCCCCC hex, DDDDDDDD hex, EEEEEEEE hex aplica-se o seguinte:

Estes valores de falha aparecem juntos com a falha F35152. Neste caso devem ser verificados todos os parâmetros para a parada de teste;

Além disso, verifique se a versão de Firmware do TM54F é compatível com a da Control Unit.

Também verifique o p10001, p10017, p10046 e o p10047.

Após a correção dos parâmetros é necessário executar um POWER ON.

235014 <location>TM54F: Parada de teste necessária

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: - Depois de ligar o acionamento ainda não foi executada nenhuma parada de teste.

- Após uma colocação em funcionamento é necessário executar uma nova parada de teste.
- O tempo de execução da dinamização forçada (parada de teste) expirou (p10003).

Remedy: Ativar a parada de teste (BI: p10007).

235015 <location>TM54F: Motor/Hydraulic Module substituído ou configuração inconsistente

Message value: Causa da Falha: %1 bin

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A comunicação cíclica de pelo menos um acionamento com o Terminal Module 54F (TM54F) não está ativa.

Possíveis causas:

- Pelo menos um Motor Module/Hydraulic Module foi substituído (p. ex. substituição de hardware em caso de peça de reposição).
- A parametrização do TM54F (p10010) é inconsistente quanto à quantidade de acionamentos, que ativaram funções de monitoramento de movimento independente de acionamento com o TM54F.
- Os "Monitoramentos de movimento seguros sem ativação" (p9601.5 = 1) não podem ser parametrizados para o acionamento informado.
- Um acionamento ativado não possui comunicação via DRIVE-CLiQ.
- O p10010 do módulo mestre TM54F não é igual ao p10010 do módulo escravo TM54F (neste caso também é sinalizada a falha F35051).
- No p10010 do módulo mestre ou escravo TM54F o número de um objeto de acionamento foi inserido várias vezes.
- O controle das funções básicas foi parametrizado via TM54 e ao mesmo tempo foram parametrizadas as funções Safety oi ncSI.

Valor de falha (r0949, interpretar como binário):

yyyy yyyy xxxx xxxx bin

xxxx xxxx bin: Configuração inconsistente

Bit 0 = 1: Nenhuma comunicação com o acionamento 1.

...

Bit 5 = 1: Nenhuma comunicação com o acionamento 6.

yyyy yyyy bin: O Motor Module/Hydraulic Module foi substituído ou o cabo DRIVE-CLiQ de um Motor/Hydraulic Module não está conectado.

Bit 8 = 1: O Motor Module/Hydraulic Module do acionamento 1 foi substituído ou então não se comunica.

...

Bit 13 = 1: O Motor Module/Hydraulic Module do acionamento 6 foi substituído ou então não se comunica.

Nota:

Com uma falha pendente não haverá habilitação para nenhum acionamento informado no valor de falha que opera funções de monitoramento de movimentos integradas em acionamento com o TM54F.

Sobre o valor de falha = 0:

O número de objetos de acionamento informado no p10010 é diferente do número de acionamentos que possuem funções de monitoramento de movimento habilitadas e independentes de acionamento.

See also: p10010

Remedy: Controlar se em todos os objetos de acionamentos informados no p10010 foram liberados monitoramentos de movimento integrados em acionamento com o TM54F (p9601).

Verificar se o F35051 também é sinalizado e eventualmente eliminar a causa.

Verificar se no geral cada número de objeto de acionamento aparece apenas uma vez nos índices do p10010.

Nota:

Este alarme também aparece se um acionamento foi desativado e ativado sem antes ser estabelecida a conexão DRIVE--CLiQ.

Na substituição de um Motor Module/Hydraulic Module devem ser realizados os seguintes passos:

- Inicializar a função de cópia para o Node-Identifier no TM54F (p9700 = 1D hex).
- Confirmar o Hardware-CRC no TM54F (p9701 = EC hex).
- Salvar todos os parâmetros (p0977 = 1).
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).

Para SINUMERIK aplica-se o seguinte:

A substituição de componentes com funções do Safety é suportada pela HMI (área de operação "Diagnóstico" --> softkey "Lista de alarmes" --> softkey "SI Confirmar HW", etc.).

O procedimento exato está disponível na seguinte literatura:

SINUMERIK Manual de funções Safety Integrated

235016 <location>TM54F: Comunicação de dados úteis com o acionamento não foi estabelecida

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A comunicação cíclica de dados úteis dentro do Terminal Module 54F (TM54F) ainda não está ativa para pelo menos um acionamento.

Nota:

Esta mensagem é sinalizada após a inicialização do TM54F Master e TM54F Slave e é apagada automaticamente assim que a comunicação é restabelecida.

Remedy: Realizar os seguintes passos no caso de substituição de um Motor Module/Hydraulic Module:

- Inicializar a função de cópia para o Node-Identifier no TM54F (p9700 = 1D hex).
- Confirmar o Hardware-CRC no TM54F (p9701 = EC hex).
- Salvar todos os parâmetros (p0977 = 1).
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).

Em princípio, aplica-se o seguinte:

- Controlar se em todos os objetos de acionamentos informados no p10010 foram liberados os monitoramentos de movimento integrados em acionamento com o TM54F (p9601).
- Verificar se a falha F35150 está pendente e, se necessário, eliminar a causa da falha.

Nota:

Quando esta mensagem é sinalizada, é possível conferir no p10055 quais os acionamentos que não tem nenhuma comunicação estabelecida. Juntamente com o parâmetro p10010 podem ser identificados os respectivos objetos de acionamento da Control Unit.

See also: r10055

235040 <location>TM54F: Subtensão 24 V

Message value: Causa da Falha: %1 bin

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Foi detectada uma subtensão na alimentação de tensão de 24V no Terminal Module 54F (TM54F).

Como reação de erro os terminais de entrada a prova de erros são transferidos para as monitorações de movimento.

Identificação de falha (r0949, representação binário):

Bit 0 = 1: Subtensão da alimentação de tensão na conexão X524.

Bit 1 = 1: Subtensão da alimentação de tensão na conexão X514.

Remedy: - confira a fonte 24V DC de alimentação do TM54F.

- faça o reconhecimento seguro (p10006).

235043 <location>TM54F: Sobretensão 24 V

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Foi detectada uma sobretensão na alimentação de tensão de 24V no Terminal Module 54F (TM54F).

Como reação de erro os terminais de entrada a prova de erros são transferidos para as monitorações de movimento.

Remedy: - confira a fonte 24V DC de alimentação do TM54F.

- faça o reconhecimento seguro (p10006).

235051 <location>TM54F: Defeito em um canal de monitoração

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: O Terminal Module 54F (TM54F) detectou um erro na comparação cruzada de dados entre os dois canais de controle.
O motivo disso pode ser uma parametrização incorreta. Porém, também pode ter ocorrido uma falha detectada pelo software Safety Integrated (p. ex. um defeito de hardware).
Siga os passos indicados sob "Solução", para excluir o hardware com defeito.
Como reação de falha os terminais de entrada à prova de falhas são transferidos para os monitoramentos de movimento.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
aaaabbcc hex
aaaa: Um valor maior que zero indica um erro interno de software.
bb: Dado de comparação cruzada que resultou no erro.
Verifique, quando informados, os parâmetros indicados quanto à igualdade entre o TM54F Master e o TM54F Slave.
bb = 00 hex: p10000[0]
bb = 01 hex: p10001
bb = 02 hex: p10002
bb = 03 hex: p10006
bb = 04 hex: p10008
bb = 05 hex: p10010
bb = 06 hex: p10011
bb = 07 hex: p10020
bb = 08 hex: p10021
bb = 09 hex: p10022
bb = 0A hex: p10023
bb = 0B hex: p10024
bb = 0C hex: p10025
bb = 0D hex: p10026
bb = 0E hex: p10027
bb = 0F hex: p10028
bb = 10 hex: p10036
bb = 11 hex: p10037
bb = 12 hex: p10038
bb = 13 hex: p10039
bb = 14 hex: p10040
bb = 15 hex: p10041
bb = 16 hex: p10042
bb = 17 hex: p10043
bb = 18 hex: p10044
bb = 19 hex: p10045
bb = 1A hex: p10046
bb = 1B hex: p10041
bb = 1C hex: p10046
bb = 1D ... 1F hex: p10017, p10002, p10000
bb = 20 ... 2A hex: p10040, p10046, p10047
bb = 2B hex: Erro nos dados para inicialização da parada de teste
bb = 2C hex: Erro nos dados para a inicialização do cálculo de entradas/saídas
bb = 2D ... 45 hex: Erro nos dados para o cálculo de saída p10042 ... p10045
bb = 46 ... 63 hex: Erro nos dados para cálculo do grupo de acionamentos 1
bb = 64 ... 81 hex: Erro nos dados para cálculo do grupo de acionamentos 2
bb = 82 ... 9F hex: Erro nos dados para cálculo do grupo de acionamentos 3
bb = A0 ... BD hex: Erro nos dados para cálculo do grupo de acionamentos 4
bb = BE hex: Tempo de estabilização das entradas seguras (F-DI) p10017
bb = BF hex: Tempo de estabilização das entradas de canal simples (DI) p10017
bb = C0 hex: Tempo de estabilização das entradas Diag p10017
bb = C1 hex: Erro nos dados internos para p10030 SDI positivo

bb = C2 hex: Erro nos dados internos para p10031 SDI negativo
bb = C3 ... CA hex: Erro nos dados para cálculo dos grupos de acionamentos p10030 ... p10031
bb = CB hex: p10032
bb = CC hex: p10033
bb = CD hex: p10009
bb = CE ... CF Erro nos dados para grupo de acionamentos 1 SLP Parâmetros p10032 ... p10033
bb = D0 ... D1 Erro nos dados para grupo de acionamentos 2 SLP Parâmetros p10032 ... p10033
bb = D2 ... D3 Erro nos dados para grupo de acionamentos 3 SLP Parâmetros p10032 ... p10033
bb = D4 ... D5 Erro nos dados para grupo de acionamentos 4 SLP Parâmetros p10032 ... p10033
bb = D6 Erro nos dados para a inicialização da função de Afastamento
bb = D7 Erro nos dados para a função Afastamento SLP
bb = D8 Erro no parâmetro p10000[1..5]
bb = D9..E3 Erro nos dados internos da comunicação de eixos
bb = E4..F2 Erro nos dados internos da verificação de discrepância

cc: Indica o índice do dado de comparação cruzada que resultou no erro.

Remedy: Os seguintes passos devem ser executados no TM54F:
- verifique os parâmetros especificados para a parametrização incorreta.
- ative o modo de colocação em funcionamento Safety (p0010 = 95).
- inicialize a função de cópia para parâmetro SI (p9700 = 57 hex).
- confirme a alteração final de dados (p9701 = AC hex).
- encerre o modo de colocação em funcionamento Safety (p0010 = 0).
- salve todos os parâmetros (p0977 = 1).
- execute reconhecimento seguro (p10006).

No caso de erro interno de software (aaaa > 0):
- Para TM54F, atualize o firmware par a versão superior.
- contate o Hotline.
- substitua o TM54F.

235052 <location>TM54F: Erro interno de hardware

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: Foi detectado um erro interno de software / hardware no Terminal Module 54F (TM54F).
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Remedy:
- Controlar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMC.
- Atualizar o firmware no TM54F para uma recente versão.
- Contatar a Hotline.
- Substituir o TM54F.

235053 <location>TM54F: Temperatura, limite de falha ultrapassado

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: A temperatura medida no TM54F com a leitura de temperatura excedeu o valor limite para acionar esta falha.
Como reação de erro os terminais de entrada a prova de erros são transferidos para as monitorações de movimento.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Remedy: - Permitir que o TM54F resfrie.
- Execute o reconhecimento seguro (p10006).

235054 <location>TM54F: Alarme de temperatura excedeu o limite

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A temperatura medida usando o sensor de temperatura no TM54F excedeu o valor limite para iniciar este alarme.

Remedy: - Permitir que o TM54F resfrie.
- Execute o reconhecimento seguro (p10006).

235075 <location>TM54F: Falha durante comunicação interna

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Ocorreu um erro interno de comunicação no Terminal Module 54F (TM54F).
Esta mensagem é também apresentada nos seguintes casos:
- O TM54F existe e nenhuma função de Safety de TM54F foi parametrizada.
- Parâmetro p10000 do (TM54F mestre) diferente de p10000 do (TM54F slave).
- Parâmetro p10010 do (TM54F mestre) diferente de p10010 do (TM54F slave).
Valor de alarme (r2124, interpretar como decimal):
Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Remedy: Se TM54F existe e nenhuma função de Safety tenha sido parametrizada:
- Não necessário. O alarme desaparece automaticamente após a função de Safety do TM54F ter sido parametrizada.
Para p10010/p10000 do TM54F mestre diferente de TM54F escravo:
- inicie a função de cópia para o node identifier em TM54F (p9700 = 1D hex).
- confirme o hardware CRC em TM54F (p9701 = EC hex).
- salve todos os parâmetros (p0977 = 1).
- realize um POWER ON (desligar/ligar) todos os componentes.
Para erros de comunicação interna:
- Verifique se a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos estão de acordo com a EMC.
- Atualize o software no TM54F.
- Contate a linha direta.
- Substitua o TM54F.

235080 <location>TM54F: Erro de checksum de parâmetros seguros

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O checksum atual calculado e registrado no r10004 pelos parâmetros relevantes à segurança não corresponde com o checksum nominal salvo no p10005 na última aprovação da máquina.
Falha (r0949, representante binário):
Bit 0 = 1: Erro de checksum em parâmetros SI funcionais.
Bit 1 = 1: Erro de checksum nos parâmetros SI para atribuição de componentes.

Remedy: - verifique os parâmetros relevantes à segurança e, se necessário, corrija.
- ajuste checksum nominal para checksum real.
- confirme a substituição de hardware
- execute POWER ON (desligar/ligar).
- execute o teste de aprovação.

235081 <location>TM54F: Sinal estático "1" no F-DI para reconhecimento de segurança

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Existe um sinal 1 lógico por mais de 10 segundos na F-DI parametrizado no p10006.
Se na F-DI não houver nenhuma confirmação própria para a confirmação segura, então deve aparecer um sinal 0 lógico estático. Com isso é evitada uma confirmação segura acidental (e o sinal "Internal Event Acknowledge") quando ocorre uma ruptura de fio ou uma das duas entradas digitais for violada.

Remedy: Passar a entrada digital à prova de erros (F-DI) para o sinal 0 lógico (p10006).
Nota:
F-DI: Failsafe Digital Input (entrada digital à prova de erros)

235150 <location>TM54F: Falha de comunicação

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: Foi detectada uma falha na comunicação entre o TM54F Master e a Control Unit ou entre o TM54F Slave e o Motor Module/ Hydraulic Module.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Somente para o diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Remedy: Realizar os seguintes passos no caso de substituição de um Motor Module/Hydraulic Module:
- Inicializar a função de cópia para o Node-Identifier no TM54F (p9700 = 1D hex).
- Confirmar o Hardware-CRC no TM54F (p9701 = EC hex).
- Salvar todos os parâmetros (p0977 = 1).
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
Em princípio, aplica-se o seguinte:
- Verificar se a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos estão de acordo com as diretrizes EMC (compatibilidade eletromagnética).
- Atualizar o software no TM54F.
- Contatar a Hotline.
- Substituir o TM54F.

235151 <location>TM54F: Erro de discrepância

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Os terminais seguros de entrada ou de saída indicam um estado diferente por um tempo mais longo do que o parametrizado no p10002.

Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):

yyyyxxxx hex

xxxx: Os terminais de entrada seguros F-DI indicam uma discrepância.

Bit 0: Discrepância na F-DI 0

...

Bit 9: Discrepância na F-DI 9

yyyy: Os terminais de saída seguros F-DO indicam uma discrepância.

Bit 0: Discrepância na F-DO 0

...

Bit 3: Discrepância na F-DO 3

Nota:

Se vários erros por discrepância ocorreram sequencialmente, então esta falha será mencionada apenas para o primeiro erro ocorrido.

Para analisar todos os erros por discrepância existem as seguintes possibilidades:

- Interpretar os estados de entrada e de saída do TM54F com o software de colocação em funcionamento. Aqui são indicados todos os erros de discrepância.
- Comparar os parâmetros p10051 e p10052 do TM54F-Master e TM54F-Slave quanto à existência de discrepâncias.

Remedy: Verificar a fiação da respectiva F-DI (problemas de contato).

Os erros de discrepância das entradas digitais à prova de erros (F-DI) somente podem ser totalmente confirmados se for executada uma confirmação segura depois de eliminar a causa da falha (veja o p10006). Enquanto a confirmação segura não for executada, a respectiva F-DI permanecerá internamente em estado seguro.

Ajuste do tempo de discrepância para processos de manobra cíclicos nas F-DIs:

Eventualmente, para processos de manobra cíclicos nas entradas digitais à prova de erros (F-DI) deve-se adaptar o tempo de discrepância à frequência de manobras:

Se o período de um pulso de manobra cíclico for um valor dobrado do p10002, então devem ser verificadas as seguintes fórmulas:

- p10002 < (tp/2) - td (o tempo de discrepância deve ser menor que a metade do período menos o tempo de discrepância real)

p10002 >= p10000 (o tempo de discrepância deve ser pelo menos igual ao p10000)

p10002 > td (o tempo de discrepância deve ser maior que o tempo de discrepância real de manobra)

td = Possível tempo de discrepância real em ms, que pode ocorrer em um processo de manobra. Este deve equivaler pelo menos a 1 tempo de amostragem SI (veja o p10000).

tp: Período de um processo de manobra em ms.

Em processos de manobra cíclicos e com a estabilização (p10017) ativada, o tempo de discrepância é predefinido diretamente pelo tempo de estabilização.

Se o período de um pulso de manobra cíclico for um valor dobrado do tempo de estabilização, então devem ser verificadas as seguintes fórmulas:

- p10002 < p10017 + 1ms - td

- p10002 > td

- p10002 >= p10000

Exemplo:

Com um tempo de amostragem SI de 12 ms e uma frequência de manobra de 110 ms (p10017 = 0), o tempo de discrepância pode ser configurado no máximo da seguinte maneira:

p10002 <= 110/2 ms - 12 ms = 43 ms --> Como resultado temos o p10002 arredondado <= 36 ms

Visto que o tempo de discrepância é assumido como um valor arredondado nos tempos de amostragem SI, deve-se arredondar até um tempo de amostragem SI inteiro, caso não seja um múltiplo de um tempo de amostragem SI.

Condição secundária básica para o ajuste do tempo de discrepância:

O tempo de discrepância das F-DIs sempre deve ser configurado maior que o maior valor do p9780 (dos acionamentos que usam o Safety com TM54F).

F-DI: Failsafe Digital Input (entrada digital à prova de erros)

F-DO: Failsafe Digital Output (saída digital à prova de erros)

235152 <location>TM54F: Erro de software interno

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Ocorreu um erro interno de software no Terminal Module 54F (TM54F).

As entradas e saídas digitais à prova de erros (F-DI, F-DO) do TM54F foram passadas para o estado seguro.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):

Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Nota:

F-DI: Failsafe Digital Input (entrada digital à prova de erros)

F-DO: Failsafe Digital Output (saída digital à prova de erros)

Remedy: Certifique-se de que a versão de Firmware do TM54F é compatível com a versão de Firmware da Control Unit.
No projeto deve estar ativada a atualização automática de Firmware.
Nota:
Por exemplo, esta mensagem também aparece junto com a falha F35013. Neste caso, verifique todos os parâmetros para a parada de teste do TM54F (p10001, p10003, p10007, p10041, p10046, p10047). Neste caso, após a correção dos parâmetros é necessário executar um POWER ON.

235200 <location>TM: Dados de calibração

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Nos dados de calibração do Terminal Module foi detectado um erro.
Alarme (r2124, representação decimall):
ddcbaa dec: dd = número de componente, c = AI/AO, b = tipo de falha, aa = número
c = 0: entrada analógica (AI, Entrada Analógica)
c = 1: saída analógica (AO, Saída Analógica)
b = 0: Nenhum dado de calibração disponível.
b = 1: Offset muito alto (> 100 mV).

Remedy: - realize um POWER ON (desligar/ligar de todos os componentes.
- substitua o componente caso seja necessário.

235207 <location>TM: Excedeu limite para alarme/falha de temperatura do canal 0

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Vector: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Hla: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: Na avaliação de temperatura pelo Terminal Module (TM) pelo menos uma das seguintes condições para disparar esta falha foi preenchida:
- Limite de advertência excedeu além do configurado (p4102[0], p4103[0]).
ou
- Limite de falha excedido (p4102[1]).
Nota:
Para o tipo de sensor "PTC termistor" e "contato NC bimetático" (p4100[0] = 1, 4), aplica-se o seguinte:
- Se r4101[0] > 1650 Ohm, então a temperatura será r4105[0] = 250 °C.
- Se r4101[0] <= 1650 Ohm, então a temperatura será r4105[0] = -50 °C.
O valor real de temperatura é indicado na saída de conector r4105[0] e pode ser interconectado.
Aviso:
Esta falha somente provoca o desligamento do drive se pelo menos existir uma interconexão BICO entre o drive e o Terminal Module.
Falha (r0949, representação decimall):
Valor de temperatura rela no momento da iniciação [0.1°C].

Remedy: - Resfrie o sensor de temperatura abaixo do p4102[1] - histerese (5 K, para TM150, pode ser ajustado utilizando p4118[0]).
- Se necessário, configure a resposta de falha para NONE (NENHUMA) (p2100, p2101).
See also: p4102

235208 <location>TM: Excedeu limite para alarme/falha de temperatura do canal 1

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM120, TM150, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Vector: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Hla: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: Na avaliação de temperatura pelo Terminal Module (TM) pelo menos uma das seguintes condições para disparar esta falha foi preenchida:
- Limite de advertência excedeu além do configurado (p4102[2], p4103[1]).

ou

- Limite de falha excedido (p4102[3]).

Nota:
Para o tipo de sensor "PTC termistor" e "contato NC bimetático" (p4100[1] = 1, 4), aplica-se o seguinte:
- Se r4101[1] > 1650 Ohm, então a temperatura será r4105[1] = 250 °C.
- Se r4101[1] <= 1650 Ohm, então a temperatura será r4105[1] = -50 °C.

O valor real de temperatura é indicado na saída de conector r4105[1] e pode ser interconectado.
Aviso:
Esta falha somente provoca o desligamento do drive se pelo menos existir uma interconexão BICO entre o drive e o Terminal Module.
Falha (r0949, representação decimall):
Valor de temperatura rela no momento da iniciação [0.1°C].

Remedy: - Resfrie o sensor de temperatura abaixo do p4102[3] - histerese (5 K, para TM150, pode ser ajustado utilizando p4118[1]).
- Se necessário, configure a resposta de falha para NONE (NENHUMA) (p2100, p2101).

See also: p4102

235209 <location>TM: Excedeu limite para alarme/falha de temperatura do canal 2

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM120, TM150, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Vector: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Hla: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: Na avaliação de temperatura pelo Terminal Module (TM) pelo menos uma das seguintes condições para disparar esta falha foi preenchida:
- Limite de advertência excedeu além do configurado (p4102[4], p4103[2]).

ou

- Limite de falha excedido (p4102[5]).

Nota:
Para o tipo de sensor "PTC termistor" e "contato NC bimetático" (p4100[2] = 1, 4), aplica-se o seguinte:
- Se r4101[2] > 1650 Ohm, então a temperatura será r4105[2] = 250 °C.
- Se r4101[2] <= 1650 Ohm, então a temperatura será r4105[2] = -50 °C.

O valor real de temperatura é indicado na saída de conector r4105[2] e pode ser interconectado.
Aviso:
Esta falha somente provoca o desligamento do drive se pelo menos existir uma interconexão BICO entre o drive e o Terminal Module.
Falha (r0949, representação decimall):
Valor de temperatura rela no momento da iniciação [0.1°C].

Remedy: - Resfrie o sensor de temperatura abaixo do p4102[5] - histerese (5 K, para TM150, pode ser ajustado utilizando p4118[2]).
- Se necessário, configure a resposta de falha para NONE (NENHUMA) (p2100, p2101).
See also: p4102

235210 <location>TM: Excedeu limite para alarme/falha de temperatura do canal 3

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM120, TM150, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Vector: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Hla: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: Na avaliação de temperatura pelo Terminal Module (TM) pelo menos uma das seguintes condições para disparar esta falha foi preenchida:
- Limite de advertência excedeu além do configurado (p4102[6], p4103[3]).
ou
- Limite de falha excedido (p4102[7]).
Nota:
Para o tipo de sensor "PTC termistor" e "contato NC bimetático" (p4100[3] = 1, 4), aplica-se o seguinte:
- Se r4101[3] > 1650 Ohm, então a temperatura será r4105[3] = 250 °C.
- Se r4101[3] <= 1650 Ohm, então a temperatura será r4105[3] = -50 °C.
O valor real de temperatura é indicado na saída de conector r4105[3] e pode ser interconectado.
Aviso:
Esta falha somente provoca o desligamento do drive se pelo menos existir uma interconexão BICO entre o drive e o Terminal Module.
Falha (r0949, representação decimall):
Valor de temperatura rela no momento da iniciação [0.1°C].

Remedy: - Resfrie o sensor de temperatura abaixo do p4102[7] - histerese (5 K, para TM150, pode ser ajustado utilizando p4118[3]).
- Se necessário, configure a resposta de falha para NONE (NENHUMA) (p2100, p2101).
See also: p4102

235211 <location>TM: Excedeu limite para alarme de temperatura do canal 0

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A temperatura medida (r4105[0]) com a determinação de temperatura do Terminal Module (TM) excedeu o valor-limite para ativar este aviso/alarme (p4102[0]).
Nota:
Para o tipo de sensor "PTC termistor" e "contato NC bimetálico" (p4100[0] = 1, 4), aplica-se o seguinte:
- Se r4101[0] > 1650 Ohm, então a temperatura será r4105[0] = 250 °C.
- Se r4101[0] <= 1650 Ohm, então a temperatura será r4105[0] = -50 °C.
Alarme (r2124, representação decimall):
Valor real de temperatura no momento da iniciação [0.1°C].

Remedy: - resfrie o sensor d temperatura abaixo de p4102[0] - histerese (5 K); para TM150, pode ser ajustado utilizando p4118[0].
See also: p4102

235212 <location>TM: Excedeu limite para alarme de temperatura do canal 1

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM120, TM150, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A temperatura medida (r4105[1]) com a determinação de temperatura do Terminal Module (TM) excedeu o valor-limite para ativar este aviso/alarme (p4102[2]).
Nota:
Para o tipo de sensor "PTC termistor" e "contato NC bimetálico" (p4100[1] = 1, 4), aplica-se o seguinte:
- Se r4101[1] > 1650 Ohm, então a temperatura será r4105[1] = 250 °C.
- Se r4101[1] <= 1650 Ohm, então a temperatura será r4105[1] = -50 °C.
Alarme (r2124, representação decimall):
Valor real de temperatura no momento da iniciação [0.1°C].

Remedy: - resfrie o sensor d temperatura abaixo de p4102[4] - histerese (5 K); para TM150, pode ser ajustado utilizando p4118[1].
See also: p4102

235213 <location>TM: Excedeu limite para alarme de temperatura do canal 2

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM120, TM150, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A temperatura medida (r4105[2]) com a determinação de temperatura do Terminal Module (TM) excedeu o valor-limite para ativar este aviso/alarme (p4102[4]).
Nota:
Para o tipo de sensor "PTC termistor" e "contato NC bimetálico" (p4100[2] = 1, 4), aplica-se o seguinte:
- Se r4101[2] > 1650 Ohm, então a temperatura será r4105[2] = 250 °C.
- Se r4101[2] <= 1650 Ohm, então a temperatura será r4105[2] = -50 °C.
Alarme (r2124, representação decimall):
Valor real de temperatura no momento da iniciação [0.1°C].

Remedy: - resfrie o sensor d temperatura abaixo de p4102[4] - histerese (5 K); para TM150, pode ser ajustado utilizando p4118[2].
See also: p4102

235214 <location>TM: Excedeu limite para alarme de temperatura do canal 3

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM120, TM150, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A temperatura medida (r4105[3]) com a determinação de temperatura do Terminal Module (TM) excedeu o valor-limite para ativar este aviso/alarme (p4102[6]).
Nota:
Para o tipo de sensor "PTC termistor" e "contato NC bimetálico" (p4100[3] = 1, 4), aplica-se o seguinte:
- Se r4101[3] > 1650 Ohm, então a temperatura será r4105[3] = 250 °C.
- Se r4101[3] <= 1650 Ohm, então a temperatura será r4105[3] = -50 °C.
Alarme (r2124, representação decimall):
Valor real de temperatura no momento da iniciação [0.1°C].

Remedy: - resfrie o sensor d temperatura abaixo de p4102[6] - histerese (5 K); para TM150, pode ser ajustado utilizando p4118[3].
See also: p4102

235220 <location>TM: Freqüência limite para emissão de sinais foi alcançada

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF1 (NENHUM, OFF2)
Servo: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: Os sinais emitidos pelo Terminal Module 41 (TM41) para as pistas A/B alcançaram a freqüência limite. Os sinais emitidos não estão mais sincronizados com o valor nominal definido.
Modo de operação SIMOTION (p4400 = 0):
- Se TM41 foi configurado como projeto tecnológico com SIMOTION, esta falha é também emitida em resposta aos sinais A/B em curto-circuito em X520.
Modo de operação SINAMICS (p4400 = 1):
- a resolução ideal de TM41 em p0418 não é compatível com a entrada do conector interconectado em p4420.
- o valor real da posição de encoder r0479 interconectado à entrada do conector p4420 tem uma velocidade real muito alta
- os sinais de saída correspondem a uma velocidade, que é maior do que a velocidade máxima (r1082 de TM41).

Remedy: Modo de operação SIMOTION (p4400 = 0):
- insira um valor de velocidade menor (p1155).
- reduza o número de pulsos do encoder (p0408).
- verifique a pista A/B para curto-circuitos.
Modo de operação SINAMICS (p4400 = 1):
- insira um setpoint de velocidade menor (p1155).
- reduza o número de pulsos do encoder (p0408).
Aviso:
O sinal de saída não é mais monitorado após a modificação do tipo de mensagem para "Alarme" (A).

235221 <location>TM: O desvio entre nominal e atual está fora da tolerância

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF1 (NENHUM, OFF2)
Servo: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: O desvio entre o setpoint e os sinais de saída (pista A/B) excedeu a tolerância de +/-3 %. O desvio entre o valor interno e externo medido é muito alto (> 1000 pulsos).

Remedy: - reduza o ciclo de clock básico ((p0110, p0111).
- se necessário, substitua o componente (por exemplo, curto-circuito).

235222 <location>TM: Número de pulsos de encoder inadmissível

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O número de pulsos de encoder indicado é incompatível com o número de pulsos permitido no hardware.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
1: Número de pulsos de encoder muito alto.
2: Número de pulsos de encoder muito baixo.
4: Número de pulsos de encoder menor que o offset de marca zero (p4426).

Remedy: - Especificar número de pulsos de encoder dentro da faixa permitida (p0408).
- Caso necessário, substituir TM41 SAC com TM41 DAC.
Nota:
TM41 SAC: no. para pedido = 6SL3055-0AA00-3PA0
TM41 DAC: no. para pedido = 6SL3055-0AA00-3PA1
O seguinte se aplica para TM41 SAC:
- Valor máximo/mínimo para p0408: 1000/8192
O seguinte se aplica para TM41 DAC:
- Valor máximo/mínimo para p0408: 1000/16384
See also: p0408

235223 <location>TM: Offset de marca zero inadmissível

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O offset de marca zero especificado não é permitido.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
1: Offset de marca zero muito grande.
See also: p4426

Remedy: Especificar offset de marca zero dentro da faixa permitida (p4426).

235224 <location>TM: Sincronização de marca zero foi cancelada

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A sincronização de marca zero com o encoder reproduzido foi cancelada.
Valor de advertência (r2124, interpretar como decimal):
0: O encoder não está em estado pronto (p. ex. o encoder está estacionando).
1: Foi interligado um encoder absoluto.
2: O encoder r0479[0...2] interligado através da entrada de conector p4420 já se comunica com outro TM41 (apenas um TM41 pode ser interligado com um r0479[0...2] concreto).
3: A interligação BICO para o Terminal Module 41 (TM41) foi cancelada (CI: p4420 = sinal 0).
4: O encoder interligado através da entrada de conector p4420 executou uma comutação EDS ou foi reparametrizado (este processo não é suportado, definir o p4420 = 0 e interligar novamente).
5: A rotação máxima do encoder foi excedida.
6: Encoder em estado inválido.
7: Encoder em estado inválido.
8: Encoder em estado inválido (o encoder não foi parametrizado ou a fonte de sinais interligada não está em estado cíclico).

Remedy: Nenhum necessário.
- Se o encoder passa para o estado pronto, então uma sincronização anteriormente cancelada será executada novamente.
- Se a sincronização foi cancelada por causa do período de sincronização máximo permitido, não ocorre mais nenhuma nova sincronização.
- O aviso/alarme somente será emitido se em um encoder absoluto a sincronização de marca zero estiver ajustada na posição zero (p4401.0 = 1 e p4401.1=0).

235225 <location>TM: Sincronização de marca zero parada - Encoder não está em estado pronto

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: A sincronização de marca zero com o encoder reproduzido foi parada.
O encoder não está em estado "Pronto".
Remedy: Colocar o encoder em estado "Pronto".

235226 <location>TM: Pistas A/B estão desativadas

Message value: -
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Não existe nenhum setpoint de frequência para o Terminal Module 41 (TM41). A saída das pistas A/B está congelada.
Causas possíveis:
- Entrada do conector p4420 não está interconectada.
- o encoder principal não está com o estado "pronto" (parking encoder ou encoder data set não parametrizados).
- TM41 tem uma falha.
- O TM41 está em modo de colocação em funcionamento (p0010 > 0).
- O componente TM41 não está conectado ao DRIVE-CLiQ.

Remedy: - Realize a interconexão apropriadamente da entrada p4420.
- Coloque o encoder principal em estado "Pronto".
- Remova quaisquer falhas TM41.

235227 <location>Comutação/alteração de dados de ajuste de encoder EDS não é suportada

Message value: -
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Os seguintes casos de aplicação não são suportados pelo Terminal Module 41 (TM41):
- O encoder interligado através da entrada de conector p4420 executou uma comutação EDS.
- O encoder interligado com o TM41 foi reparametrizado de modo que o valor real de posição do encoder deve ser interpretado novamente.

Por exemplo, este é o caso numa alteração no sentido do motor (p0410, p1821) ou numa alteração da resolução fina (p0418). Aqui pode ocorrer uma variação brusca do valor real de posição do encoder (valor nominal de posição do TM41), o que não pode emitido no TM41.
See also: p4420
Remedy: Ajustar a entrada do conector p4420 = 0 e reconectar.

235228 <location>TM: Tempo de amostragem p4099[3] inválido

Message value: %1
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM

Cause: O tempo de amostragem configurado no p4099[3] para a emulação de encoder incremental no Terminal Module 41 (TM41) não corresponde a um valor válido. Para eliminar o problema, corrija a configuração do p4099[3]. Depois disso o sistema executa uma reinicialização / inicialização parcial.

Alarme (r2124, representação decimall):

1:

Um tempo de amostragem p4099[3] < 125µs foi ajustado.

2:

No p4099[3] foi especificado um múltiplo inteiro do ciclo DRIVE-CLiQ.

3:

- Em modo SINAMICS (p4400 = 1), o tempo de amostragem em p4099[3] não é um múltiplo inteiro do tempo de amostragem do controlador de corrente (p0115[0]) do drive objeto, que fornece o setpoint de posição (CI: p4420) para a simulação de encoder incremental.

- O encoder interconectado pela entrada de conector p4420 (por exemplo, um encoder SSI) é tido como amostra em um ciclo mais lento.

Remedy: - Se necessário, cancelar a interligação BICO através da entrada de conector p4420.

- Verificar a regra indicada na causa para configurar o tempo de amostragem no p4099[3].

- Se necessário, cancelar novamente a interligação BICO através da entrada de conector p4420.

Nota:

Em cada nova configuração da interligação BICO através da entrada de conector p4420 é realizada a verificação do tempo de amostragem no p4099[3] e, se necessário, emitida a mensagem correspondente.

235229 <location>TM: Intervalo de tempo desativado

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF1 (NENHUM, OFF2)

Servo: NENHUM

Vector: NENHUM

Hla: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: O valor solicitado para um tempo de ciclo em p4099[0...2] é inválido.

O período de tempo correspondente não foi ativado.

Valor do alarme (r2124, valor em decimal):

0: Entradas/saídas digitais (p4099[0])

1: Entradas analógicas (p4099[1])

3: Emulação de encoder (p4099[3]).

4: Emulação de valor de referência da velocidade do encoder (p4099[3]).

5: Emulação de valor de referência da velocidade do encoder (p4099[3]).

6: Controle de seqüência interna do TM41 (erro interno).

Remedy: Modifiar o tempo de amostragem de acordo com o valor do alarme.

Nota:

O tempo de amostragem p4099[0] não pode ser zero.

235230 <location>TM: Hardware com falha

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM120, TM150, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF1 (NENHUM, OFF2)

Servo: NENHUM

Vector: NENHUM

Hla: NENHUM

Acknowledge: POWER ON

Cause: O Terminal Module (TM) utilizado acusou falhas internas.
Sinais deste módulo não devem ser avaliados, pois provavelmente estão incorretos.
Remedy: Se necessário, substituir o Terminal Module.

235231 <location>TM: Faltando o controle mestre com PLC

Message value: -
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: O sinal "controle mestre pelo PLC" estava faltante na operação.
- A interconexão da entrada do binector para "controle mestre pelo PLC" está incorreto (p0854).
- O controle de alto nível interrompeu o sinal "controle mestre pelo PLC".
- Transferência de dados através do fieldbus (Mestre/Acionamento) foi interrompida.

Nota:
Este alarme é apenas decisivo em em modo de operação "SIMOTION" (p4400 = 0).
No modo de operação "SINAMICS" (p4400 = 1), os valores de referência em p4420 são avaliados de forma independente da entrada do binector p0854.
Remedy:
- Verificar a interconexão da entrada do binector para "controle mestre pelo PLC" (p0854).
- Verificar o sinal "controle mestre pelo PLC", e se necessário, ligar.
- Verificar a transferência de dados através do fieldbus (mestre/acionamento).
- Verificar os parâmetros de ajuste p2037.

235232 <location>TM41: Marca zero não está mais sincronizada e POWER ON necessário

Message value: -
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Modo de operação SINAMICS (p4400 = 1):
Quando parametrizado o Terminal Module 41 (TM41) ou quando operando um módulo TM41, um estado de operação que precisa de um POWER ON foi atingido.
Isto inclui:
- Alterando o número de pulsos do encoder (p0408).
- Alterando a resolução fina (p0418).
- Retirar o cabo DRIVE-CLiQ sem desativar TM41 através do p0105.

Caso este alarme seja ativado, então a marca zero do TM41 não pode mais ser emitida em sincronismo com o encoder conectado em p4420.
Modo de operação SIMOTION (p4400 = 0):
Uma marca zero ajustada previamente (p4426) não mais corresponde à posição do encoder (r0479) devido à alterações no número de pulsos (p0408).
Remedy: Uma posição incremental na saída X520 do TM41 pode ainda ser avaliada independente da marca zero.
Um POWER ON deve ser realizado caso a marca zero do TM41 seja analizada.

235233 <location>Função de componente DRIVE-CLiQ não suportada

Message value: %1
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM120, TM150, TM31, TM41, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF2
Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Uma função requerida pelo Control Unit não é suportada pelo componente DRIVE-CLiQ.
Falha (r0949, representação decimall):
1:Terminal Module 31 não suporta a função "Temporizador para avaliação de temperatura" (X522.7/8, p4103 > 0.000).
4: A resolução do valor real aprimorado não é suportado (p4401.4).
5: A resolução de setpoint aprimorado não é suportado (p4401.5).
6: O manuseio de valor residual no canal de setpoint não pode ser desativado (p4401.6).
7: As frequências apresentadas maiores que 750 kHz não podem ser ativadas (p4401.7).

Remedy: Para o valor de falha = 1:
- Desativar o estágio de tempo para medição de temperatura (X522.7/8) (p4103 = 0.000).
- Utilizar o Terminal Module 31 e a versão de Firmware, para que seja suportada a função "Estágio de tempo para interpretação da temperatura" (número de encomenda 6SL3055-0AA00-3AA1, versão de Firmware 2.6 ou mais recente).

See also: p4103, p4401

235400 <location>TM: Excedeu limite para alarme/falha de temperatura do canal 4

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM150, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Vector: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Hla: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: Para a avaliação de temperatura pelo Terminal Module 150 (TM150), pelo menos uma das seguintes condições para iniciar esta falha foi preenchida:
- limiar de alarme foi excedido por mais tempo do que o ajustado no temporizador (p4102[8], p4103[4]).

ou

- limiar de falha excedido (p4102[9]).

Nota:
Para o tipo de sensor "termistor PTC" e "Contato bimetálico NF" (p4100[4] = 1, 4), aplica-se o seguinte:
- se r4101[4] > 1650 ohms, a temperatura é de r4105[4] = 250°C
- se r4101[4] <= 1650 ohms, a temperatura é de r4105[4] = -50°C.

O valor real de temperatura é indicado na saída de conector r4105[4] e pode ser interconectado.
Aviso:
Esta falha somente provoca o desligamento do drive se existir pelo menos uma interconexão BICO entre o drive e o Terminal Module.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Valor real de temperatura no momento do início [0.1°C].

Remedy: - resfrie o sensor de temperatura abaixo de p4102[9] - histerese (p4118[4]).
- se necessário, ajuste a resposta de falha para NONE (p2100, p2101).

See also: p4102

235401 <location>TM: Excedeu limite para alarme/falha de temperatura do canal 5

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM150, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Vector: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Hla: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: Para a avaliação de temperatura pelo Terminal Module 150 (TM150), pelo menos uma das seguintes condições para iniciar esta falha foi preenchida:
- limiar de alarme foi excedido por mais tempo do que o ajustado no temporizador (p4102[10], p4103[5]).

ou

- limiar de falha excedido (p4102[11]).

Nota:

Para o tipo de sensor "termistor PTC" e "Contato bimetálico NF" (p4100[5] = 1, 4), aplica-se o seguinte:
- se r4101[5] > 1650 ohms, a temperatura é de r4105[5] = 250°C
- se r4101[5] <= 1650 ohms, a temperatura é de r4105[5] = -50°C.

O valor real de temperatura é indicado na saída de conector r4105[5] e pode ser interconectado.

Aviso:

Esta falha somente provoca o desligamento do drive se existir pelo menos uma interconexão BICO entre o drive e o Terminal Module.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):

Valor real de temperatura no momento do início [0.1°C].

Remedy: - resfrie o sensor de temperatura abaixo de p4102[11] - histerese (p4118[5]).
- se necessário, ajuste a resposta de falha para NONE (p2100, p2101).

See also: p4102

235402 <location>TM: Excedeu limite para alarme/falha de temperatura do canal 6

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM150, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)

Servo: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Vector: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Hla: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: Para a avaliação de temperatura pelo Terminal Module 150 (TM150), pelo menos uma das seguintes condições para iniciar esta falha foi preenchida:
- limiar de alarme foi excedido por mais tempo do que o ajustado no temporizador (p4102[12], p4103[6]).

ou

- limiar de falha excedido (p4102[13]).

Nota:

Para o tipo de sensor "termistor PTC" e "Contato bimetálico NF" (p4100[6] = 1, 4), aplica-se o seguinte:
- se r4101[6] > 1650 ohms, a temperatura é de r4105[6] = 250°C
- se r4101[6] <= 1650 ohms, a temperatura é de r4105[6] = -50°C.

O valor real de temperatura é indicado na saída de conector r4105[6] e pode ser interconectado.

Aviso:

Esta falha somente provoca o desligamento do drive se existir pelo menos uma interconexão BICO entre o drive e o Terminal Module.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):

Valor real de temperatura no momento do início [0.1°C].

Remedy: - resfrie o sensor de temperatura abaixo de p4102[13] - histerese (p4118[6]).
- se necessário, ajuste a resposta de falha para NONE (p2100, p2101).

See also: p4102

235403 <location>TM: Excedeu limite para alarme/falha de temperatura do canal 7

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM150, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Vector: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Hla: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: Para a avaliação de temperatura pelo Terminal Module 150 (TM150), pelo menos uma das seguintes condições para iniciar esta falha foi preenchida:
- limiar de alarme foi excedido por mais tempo do que o ajustado no temporizador (p4102[14], p4103[7]).

ou

- limiar de falha excedido (p4102[15]).

Nota:
Para o tipo de sensor "termistor PTC" e "Contato bimetálico NF" (p4100[7] = 1, 4), aplica-se o seguinte:
- se r4101[7] > 1650 ohms, a temperatura é de r4105[7] = 250°C
- se r4101[7] <= 1650 ohms, a temperatura é de r4105[7] = -50°C.

O valor real de temperatura é indicado na saída de conector r4105[7] e pode ser interconectado.
Aviso:
Esta falha somente provoca o desligamento do drive se existir pelo menos uma interconexão BICO entre o drive e o Terminal Module.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Valor real de temperatura no momento do início [0.1°C].

Remedy:
- resfrie o sensor de temperatura abaixo de p4102[15] - histerese (p4118[7]).
- se necessário, ajuste a resposta de falha para NONE (p2100, p2101).

See also: p4102

235404 <location>TM: Excedeu limite para alarme/falha de temperatura do canal 8

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM150, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Vector: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Hla: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: Para a avaliação de temperatura pelo Terminal Module 150 (TM150), pelo menos uma das seguintes condições para iniciar esta falha foi preenchida:
- limiar de alarme foi excedido por mais tempo do que o ajustado no temporizador (p4102[16], p4103[8]).

ou

- limiar de falha excedido (p4102[17]).

Nota:
Para o tipo de sensor "termistor PTC" e "Contato bimetálico NF" (p4100[8] = 1, 4), aplica-se o seguinte:
- se r4101[8] > 1650 ohms, a temperatura é de r4105[8] = 250°C
- se r4101[8] <= 1650 ohms, a temperatura é de r4105[8] = -50°C.

O valor real de temperatura é indicado na saída de conector r4105[8] e pode ser interconectado.
Aviso:
Esta falha somente provoca o desligamento do drive se existir pelo menos uma interconexão BICO entre o drive e o Terminal Module.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Valor real de temperatura no momento do início [0.1°C].

Remedy:
- resfrie o sensor de temperatura abaixo de p4102[17] - histerese (p4118[8]).
- se necessário, ajuste a resposta de falha para NONE (p2100, p2101).

See also: p4102

235405 <location>TM: Excedeu limite para alarme/falha de temperatura do canal 9

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM150, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Vector: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Hla: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: Para a avaliação de temperatura pelo Terminal Module 150 (TM150), pelo menos uma das seguintes condições para iniciar esta falha foi preenchida:
- limiar de alarme foi excedido por mais tempo do que o ajustado no temporizador (p4102[18], p4103[9]).

ou

- limiar de falha excedido (p4102[19]).

Nota:
Para o tipo de sensor "termistor PTC" e "Contato bimetálico NF" (p4100[9] = 1, 4), aplica-se o seguinte:
- se r4101[9] > 1650 ohms, a temperatura é de r4105[9] = 250°C
- se r4101[9] <= 1650 ohms, a temperatura é de r4105[9] = -50°C.

O valor real de temperatura é indicado na saída de conector r4105[9] e pode ser interconectado.
Aviso:
Esta falha somente provoca o desligamento do drive se existir pelo menos uma interconexão BICO entre o drive e o Terminal Module.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Valor real de temperatura no momento do início [0.1°C].

Remedy: - resfrie o sensor de temperatura abaixo de p4102[19] - histerese (p4118[9]).
- se necessário, ajuste a resposta de falha para NONE (p2100, p2101).

See also: p4102

235406 <location>TM: Excedeu limite para alarme/falha de temperatura do canal 10

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM150, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Vector: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Hla: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: Para a avaliação de temperatura via Terminal Module 150 (TM150), pelo menos uma das seguintes condições para iniciar esta falha foi preenchida:
- limiar de alarme foi excedido por mais tempo do que o ajustado no temporizador (p4102[20], p4103[10]).

ou

- limiar de falha excedido (p4102[21]).

Nota:
Para o tipo de sensor "termistor PTC " e "Contato bimetálico NF" (p4100[10] = 1, 4), aplica-se o seguinte:
- Se r4101[10] > 1650 ohms, a temperatura é de r4105[10] = 250°C
- Se r4101[10] <= 1650 ohms, a temperatura é de r4105[10] = -50°C.

O valor real de temperatura é indicado na saída de conector r4105[10] e pode ser interconectado.
Aviso:
Esta falha somente provoca o desligamento do drive se existir pelo menos uma interconexão BICO entre o drive e o Terminal Module.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Valor real da temperatura no momento do início [0.1°C].

Remedy: - resfrie o sensor de temperatura abaixo de p4102[21] - histerese (p4118[10]).
- se necessário, ajuste a resposta de falha para NONE (p2100, p2101).
See also: p4102

235407 <location>TM: Excedeu limite para alarme/falha de temperatura do canal 11

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM150, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Vector: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Hla: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: Para a avaliação de temperatura pelo Terminal Module 150 (TM150), pelo menos uma das seguintes condições para iniciar esta falha foi preenchida:
- limiar de alarme foi excedido por mais tempo do que o ajustado no temporizador (p4102[22], p4103[11]).
ou
- limiar de falha excedido (p4102[23]).
Nota:
Para o tipo de sensor "termistor PTC" e "Contato bimetálico NF" (p4100[11] = 1, 4), aplica-se o seguinte:
- se r4101[11] > 1650 ohms, a temperatura é de r4105[11] = 250°C
- se r4101[11] <= 1650 ohms, a temperatura é de r4105[11] = -50°C.
O valor real de temperatura é indicado na saída de conector r4105[11] e pode ser interconectado.
Aviso:
Esta falha somente provoca o desligamento do drive se existir pelo menos uma interconexão BICO entre o drive e o Terminal Module.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Valor real de temperatura no momento do início [0.1°C].

Remedy: - resfrie o sensor de temperatura abaixo de p4102[23] - histerese (p4118[11]).
- se necessário, ajuste a resposta de falha para NONE (p2100, p2101).
See also: p4102

235410 <location>TM: Excedeu limite para alarme de temperatura do canal 4

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM150, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A temperatura (r4105[4]) medida utilizando o sensor de temperatura do Terminal Module 150 (TM150) excedeu o valor-limite para inicializar este alarme (p4102[8]).
Nota:
Para o tipo de sensor "PTC termistor" e "contato NC bimetálico" (p4100[4] = 1, 4), aplica-se o seguinte:
- Se r4101[4] > 1650 ohms, a temperatura é de r4105[4] = 250°C
- Se r4101[4] <= 1650 ohms, a temperatura é de r4105[4] = -50°C.
Falha (r2124, representação decimall):
Valor de temperatura real no momento da iniciação [0.1°C].

Remedy: Resfrie o tensor de temperatura para abaixo de p4102[8] - hysteresis (p4118[4]).
See also: p4102

235411 <location>TM: Excedeu limite para alarme de temperatura do canal 5

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM150, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A temperatura (r4105[5]) medida utilizando o sensor de temperatura do Terminal Module 150 (TM150) excedeu o valor-limite para inicializar este alarme (p4102[10]).

Nota:

Para o tipo de sensor "PTC termistor" e "contato NC bimetálico" (p4100[5] = 1, 4), aplica-se o seguinte:

- Se r4101[5] > 1650 ohms, a temperatura é de r4105[5] = 250°C
- Se r4101[5] <= 1650 ohms, a temperatura é de r4105[5] = -50°C.

Falha (r2124, representação decimall):

Valor de temperatura real no momento da iniciação [0.1°C].

Remedy: Resfrie o tensor de temperatura para abaixo de p4102[10] - hysteresis (p4118[5]).

See also: p4102

235412 <location>TM: Excedeu limite para alarme de temperatura do canal 6

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM150, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A temperatura (r4105[6]) medida utilizando o sensor de temperatura do Terminal Module 150 (TM150) excedeu o valor-limite para inicializar este alarme (p4102[12]).

Nota:

Para o tipo de sensor "PTC termistor" e "contato NC bimetálico" (p4100[6] = 1, 4), aplica-se o seguinte:

- Se r4101[6] > 1650 ohms, a temperatura é de r4105[6] = 250°C
- Se r4101[6] <= 1650 ohms, a temperatura é de r4105[6] = -50°C.

Falha (r2124, representação decimall):

Valor de temperatura real no momento da iniciação [0.1°C].

Remedy: Resfrie o tensor de temperatura para abaixo de p4102[12] - hysteresis (p4118[6]).

See also: p4102

235413 <location>TM: Excedeu limite para alarme de temperatura do canal 7

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM150, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A temperatura (r4105[7]) medida utilizando o sensor de temperatura do Terminal Module 150 (TM150) excedeu o valor-limite para inicializar este alarme (p4102[14]).

Nota:

Para o tipo de sensor "PTC termistor" e "contato NC bimetálico" (p4100[7] = 1, 4), aplica-se o seguinte:

- Se r4101[7] > 1650 ohms, a temperatura é de r4105[7] = 250°C
- Se r4101[7] <= 1650 ohms, a temperatura é de r4105[7] = -50°C.

Falha (r2124, representação decimall):

Valor de temperatura real no momento da iniciação [0.1°C].

Remedy: Resfrie o tensor de temperatura para abaixo de p4102[14] - hysteresis (p4118[7]).

See also: p4102

235414 <location>TM: Excedeu limite para alarme de temperatura do canal 8

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM150, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A temperatura (r4105[8]) medida utilizando o sensor de temperatura do Terminal Module 150 (TM150) excedeu o valor-limite para inicializar este alarme (p4102[16]).

Nota:

Para o tipo de sensor "PTC termistor" e "contato NC bimetálico" (p4100[8] = 1, 4), aplica-se o seguinte:

- Se r4101[8] > 1650 ohms, a temperatura é de r4105[8] = 250°C
- Se r4101[8] <= 1650 ohms, a temperatura é de r4105[8] = -50°C.

Falha (r2124, representação decimall):

Valor de temperatura real no momento da iniciação [0.1°C].

Remedy: Resfrie o tensor de temperatura para abaixo de p4102[16] - hysteresis (p4118[8]).

See also: p4102

235415 <location>TM: Excedeu limite para alarme de temperatura do canal 9

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM150, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A temperatura (r4105[9]) medida utilizando o sensor de temperatura do Terminal Module 150 (TM150) excedeu o valor-limite para inicializar este alarme (p4102[18]).

Nota:

Para o tipo de sensor "PTC termistor" e "contato NC bimetálico" (p4100[9] = 1, 4), aplica-se o seguinte:

- Se r4101[9] > 1650 ohms, a temperatura é de r4105[9] = 250°C
- Se r4101[9] <= 1650 ohms, a temperatura é de r4105[9] = -50°C.

Falha (r2124, representação decimall):

Valor de temperatura real no momento da iniciação [0.1°C].

Remedy: Resfrie o tensor de temperatura para abaixo de p4102[18] - hysteresis (p4118[9]).

See also: p4102

235416 <location>TM: Excedeu limite para alarme de temperatura do canal 10

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM150, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A temperatura (r4105[10]) medida utilizando o sensor de temperatura do Terminal Module 150 (TM150) excedeu o valor-limite para inicializar este alarme (p4102[20]).

Nota:

Para o tipo de sensor "PTC termistor" e "contato NC bimetálico" (p4100[10] = 1, 4), aplica-se o seguinte:

- Se r4101[10] > 1650 ohms, a temperatura é de r4105[10] = 250°C
- Se r4101[10] <= 1650 ohms, a temperatura é de r4105[10] = -50°C.

Falha (r2124, representação decimall):

Valor de temperatura real no momento da iniciação [0.1°C].

Remedy: Resfrie o tensor de temperatura para abaixo de p4102[20] - hysteresis (p4118[10]).

See also: p4102

235417 <location>TM: Excedeu limite para alarme de temperatura do canal 11

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM150, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A temperatura (r4105[11]) medida utilizando o sensor de temperatura do Terminal Module 150 (TM150) excedeu o valor--limite para inicializar este alarme (p4102[22]).
Nota:
Para o tipo de sensor "PTC termistor" e "contato NC bimetálico" (p4100[11] = 1, 4), aplica-se o seguinte:
- Se r4101[11] > 1650 ohms, a temperatura é de r4105[11] = 250°C
- Se r4101[11] <= 1650 ohms, a temperatura é de r4105[11] = -50°C.
Falha (r2124, representação decimall):
Valor de temperatura real no momento da iniciação [0.1°C].

Remedy: Resfrie o tensor de temperatura para abaixo de p4102[22] - hysteresis (p4118[11]).
See also: p4102

235800 <location>TM: Mensagem coletiva

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)
Vector: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)
Hla: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)

Acknowledge: SEM

Cause: O Terminal Module detectou pelo menos um erro.

Remedy: Avaliação das demais mensagens atuais.

235801 <location>TM DRIVE-CLiQ: Falta sinal de vida

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Ocorreu um erro de comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o Terminal Module envolvido.
Causas da falha:
10 (= 0A hex):
O bit de sinal de vida no telegrama de recebimento não está ativo.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa de erro

Remedy: - Verificar a conexão do DRIVE-CLiQ.
- Trocar o respectivo componente.
See also: p9916

235802 <location>TM: Timeout

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Timeout ocorreu no Terminal Module.

Remedy: Trocar o Terminal Module.

235803 <location>TM: Teste de memória

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Ocorreu um erro no teste de memória no Terminal Module.

Remedy: - Verificar se a temperatura ambiente permitida é atendida para o Terminal Module.
- Trocar o Terminal Module.

235804 <location>TM: CRC

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: Durante a leitura da memória de programa no Terminal Module (VSM) ocorreu um erro de checksum.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Diferença entre o checksum com POWER ON e o atual checksum.

Remedy: - Verificar se a temperatura ambiente permitida é atendida para o componente.
- Trocar o Terminal Module.

235805 <location>TM: Soma de verificação EEPROM incorreta

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Dados internos de parâmetro estão corrompidos.
Valor de advertência (r2124, representação hexadecimal):
01: Acesso EEPROM com erro.
02: Número de blocos no EEPROM muito alto.

Remedy: - Verificar se a temperatura ambiente permitida é atendida para o componente.
- Trocar o Terminal Module 31 (TM31).

235807 <location>TM: Monitoração de tempo no controle de seqüência

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Erro de timeout do controle de seqüência no Terminal Module.

Remedy: Trocar o Terminal Module.

235820 <location>TM DRIVE-CLiQ: Telegrama com erro

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF1 (OFF2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit para o Terminal Module.
Causas da falha:
1 (= 01 hex):
Erro de checksum (Erro de CRC).
2 (= 02 hex):
O telegramaaa é menor do que o especificado de byte de comprimento ou na lista de recepção.
3 (= 03 hex):
O telegramaaa é maior do que especificado byte de extensão ou na lista de recepção.
4 (= 04 hex):
O comprimento do telegramaaa de recepção não corresponde com a lista de recepção.
5 (= 05 hex):
O tipo de telegramaaa de recepção não corresponde com a lista de recepção.
6 (= 06 hex):
O endereço do componente no telegramaaa e na lista de recepção não correspondem.
7 (= 07 hex):
É esperado um telegramaaa SYNC - mas o telegramaaa recebido não é um telegramaaa SYNC.
8 (= 08 hex):
Nenhum telegramaaa SYNC é esperado - mas o telegramaaa recebido é único
9 (= 09 hex):
O bit de erro no telegramaaa de recepção está habilitado.
16 (= 10 hex):
O telegramaaa de recepção está muito antecipado.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: - execute POWER ON (ligar/desligar).
- verifique a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMC.
- verifique a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
See also: p9916

235835 <location>TM DRIVE-CLiQ: Transmissão cíclica de dados com falha

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF1 (OFF2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit para o Terminal Module. Os nós não enviam ou recebem de modo sincronizado.
Causas da falha:
33 (= 21 hex):
O telegramaaa cíclico não foi recebido.
34 (= 22 hex):
Intervalo na lista de recepção de telegramaaas.
64 (= 40 hex):
Intervalo na lista de envio de telegramaaa.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: - Executar POWER ON.
- Substituir o respectivo componente.
See also: p9916

235836 <location>TM DRIVE-CLiQ: Erro de envio de dados DRIVE-CLiQ

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF1 (OFF2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Ocorreu um erro de comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o Terminal Module envolvido. O envio de dados não foi possível.
Causas da falha:
65 (= 41 hex):
O tipo de telegrama não é compatível com a lista de envio.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: Executar POWER ON

235837 <location>TM DRIVE-CLiQ: Componente danificado

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF1 (OFF2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Falha encontrada no componente DRIVE-CLiQ envolvido. Falha de hardware não pode ser excluída.
Causa de falhas:
32 (= 20 hex):
Erro no cabeçalho do telegramaaa.
35 (= 23 hex):
Erro de recebimento. A memória de buffer do telegramaaa contém um erro.
66 (=42 hex):
Erro de envio: A memória do buffer de telegramaaa contém um erro.
67 (=43 hex):
Erro de envio: A memória de buffer de telegramaaa contém um erro.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: - Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Se necessário, utilizar outro soquete DRIVE-CLiQ (p9904).
- Substituir o respectivo componente.

235840 <location>TM DRIVE-CLiQ: erro abaixo do limiar de sinalização

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Ocorreu um erro DRIVE-CLiQ abaixo do limite do sinal.
Causa de falha:
1 (= 01 hex):
Erro de checksum (erro CRC).
2 (= 02 hex):
O telegrama é mais curto do que o especificado em comprimento de byte ou lista de recebimento.
3 (= 03 hex):
O telegrama é maior do que o especificado em comprimento de byte ou lista de recebimento.
4 (= 04 hex):
O comprimento do telegrama recebido não é compatível com o da lista de recebimento.
5 (= 05 hex):
O tipo de telegrama recebido não é compatível com o da lista de recebimento.
6 (= 06 hex):
O endereço do componente no telegrama e na lista de recebimento não correspondem.
7 (= 07 hex):
Um telegrama SYNC é esperado - mas o telegrama recebido não é um telegrama SYNC.
8 (= 08 hex):
Nenhum telegrama SYNC é esperado - mas o telegrama recebido é um.
9 (= 09 hex):
O bit de erro no telegrama recebido está ajustado.
10 (= 0A hex):
O sinal de conexão do bit no telegrama recebido não está ajustado.
11 (= 0B hex):
Erro de sincronização durante a alternância da transferência e cíclica dos dados.
16 (= 10 hex):
O telegrama recebido está adiantado.
32 (= 20 hex):
Erro no cabeçalho do telegrama.
33 (= 21 hex):
O telegrama cíclico não foi recebido.
34 (= 22 hex):
Intervalo na lista de recebimento do telegrama.
35 (= 23 hex):
Erro de recebimento: A memória do buffer do telegrama contém um erro.
64 (= 40 hex):
Intervalo na lista de envio de telegramas.
65 (= 41 hex):
O tipo de telegrama não é compatível com a lista de enviados.
66 (= 42 hex):
Erro de envio: A memória do buffer do telegrama contém um erro.
67 (= 43 hex):
Erro de envio: A memória do buffer do telegrama contém um erro.
Nota com relação ao valor de mensagem:
A informação individual está codificada conforme segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa do erro

Remedy: - verifique o projeto de gabinete elétrico e o roteamento de cabo para a conformidade EMC
- verifique a fiação DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
See also: p9916

235845 <location>TM DRIVE-CLiQ: Transmissão cíclica de dados com falha

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF1 (OFF2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Ocorreu um erro de comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o Terminal Module (TM) envolvido.
Causas da falha:
11 (= 0B hex):
Erro de sincronização durante a transferência cíclica alternada de dados.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa do erro

Remedy: Executar POWER ON
See also: p9916

235850 <location>TM: Erro interno de software

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF1 (NENHUM, OFF2)
Servo: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Vector: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Acknowledge: POWER ON

Cause: Ocorreu um erro interno de software no Terminal Module (TM).
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
1: O intervalo de tempo em segundo plano está bloqueado.
2: O checksum através da memória de códigos não confere.

Remedy: - Trocar o Terminal Module (TM).
- Se necessário, atualizar o Firmware no Terminal Module.
- Contatar a Hotline.

235851 <location>TM DRIVE-CLiQ (CU): Faltando sinal-de-vida

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF1 (OFF2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu do Terminal Module (TM) para a Control Unit.
O componente DRIVE-CLiQ não enviou o sinal de conexão ao Control Unit.
Causas da falha:
10 (= 0A hex):
O bit de sinal de conexão no telegramaaa de recebimento não é ajustado.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: Atualizar o Firmware do respectivo componente.

235860 <location>TM DRIVE-CLiQ (CU): Erro de telegrama

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF1 (OFF2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu do Terminal Module (TM) envolvido até a Control Unit.
Causas da falha:
1 (= 01 hex):
Erro de checksum (Erro de CRC).
2 (= 02 hex):
O telegramaaa é menor do que o especificado em byte de extensão ou na lista de recepção.
3 (= 03 hex):
O telegramaaa é maior do que especificado em byte de extensão ou na lista de recepção.
4 (= 04 hex):
O comprimento do telegramaaa de recepção não corresponde com a lista de recepção.
5 (= 05 hex):
O tipo de telegramaaa de recepção não corresponde com a lista de recepção.
6 (= 06 hex):
O endereço da unidade de potência no telegramaaa e na lista de recepção não correspondem.
9 (= 09 hex):
O bit de erro no telegramaaa de recepção está habilitado.
16 (= 10 hex):
O telegramaaa de recepção está muito antecipado.
17 (= 11 hex):
Erro CRC e o telegramaaa de recepção estão muito antecipados.
18 (=12 hex):
O telegramaaa é menor do que o especificado em byte de extensão ou na lista de recepção e o telegramaaa de recepção está muito antecipado.
19 (=13 hex):
O telegramaaa é maior do que o especificado em byte de extensão ou na lista de recepção e o telegramaaa de recepção está muito antecipado.
20 (= 14 hex):
O tipo de telegramaaa de recepção não corresponde com a lista de recepção e o telegramaaa de recepção está muito antecipado.
21 (=15 hex):
O tipo de telegramaaa de recepção não corresponde com a lista de recepção e o telegramaaa de recepção está muito antecipado.
22 (=16 hex):
O endereço da unidade de potência no telegramaaa e a lista de recepção não corresponde e o telegramaaa de recepção está muito antecipado.
25 (=19 hex):
O bit de erro no telegramaaa de recepção é ajustado e o telegramaaa de recepção está muito antecipado.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: - execute POWER ON (ligar/desligar).
- verifique a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMC.
- verifique a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
See also: p9915

235875 <location>TM DRIVE-CLiQ (CU): Falha na tensão de alimentação

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF1 (OFF2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Falha em uma comunicação DRIVE-CLiQ no componente DRIVE-CLiQ envolvido aos sinais da Control Unit que fornece tensão.
Causa de falha:
9 (= 09 hex):
A tensão da alimentação de energia para o componentes falhou.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: - realize um POWER ON (desligar/ligar).
- verifique a fiação de tensão de alimentação de energia para o componente DRIVE-CLiQ (cabo rompidos, contatos, ...).
- verifique o dimensionamento de alimentação de energia para o componente DRIVE-CLiQ.

235885 <location>TM DRIVE-CLiQ (CU): Dados cíclicos transferem erro

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF1 (OFF2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Ocorreu um erro de comunicação DRIVE-CLiQ do Terminal Module involved (TM) envolvido à Control Unit.
Os nós não enviam nem recebem de modo sincronizado.
Causa da falha:
26 (= 1A hex):
Bit de sinal de conexão no telegramaaa de recebimento não enviado e o telegramaaa de recebimento está muito adiantado.
33 (= 21 hex):
O telegramaaa cíclico não foi recebido.
34 (= 22 hex):
Intervalo na lista de recepção de telegramaaa.
64 (= 40 hex):
Intervalo na lista de envio de telegramaaa.
98 (= 62 hex):
Erro na transição para a operação cíclica.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: - Verificar a tensão de alimentação do respectivo componente.
- Executar POWER ON.
- Substituir o respectivo componente.
See also: p9915

235886 <location>TM DRIVE-CLiQ (CU): Erro ao enviar dados DRIVE-CLiQ

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF1 (OFF2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Terminal Module involved (TM) à Control Unit.
O envio de dados não foi possível.
Causas da falha:
65 (= 41 hex):
O tipo de telegramaaa não corresponde com a lista de envio.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: Executar POWER ON

235887 <location>TM DRIVE-CLiQ (CU): Falha no componente

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF1 (OFF2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Falha encontrada no componente DRIVE-CLiQ envolvido (Terminal Module). Falha de hardware não pode ser excluída.
Causa de falhas:
32 (= 20 hex):
Erro no cabeçalho do telegramaaa.
35 (= 23 hex):
Erro de recebimento. A memória de buffer do telegramaaa contém um erro.
66 (=42 hex):
Erro de envio: A memória do buffer de telegramaaa contém um erro.
67 (=43 hex):
Erro de envio: A memória de buffer de telegramaaa contém um erro.
96 (= 60 hex):
Resposta recebida muito atrasada durante a medição do tempo de execução.
97 (=61 hex):
Tempo muito extenso para troca dos dados de características.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: - Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Se necessário, utilizar outro soquete DRIVE-CLiQ (p9904).
- Substituir o respectivo componente.

235895 <location>TM DRIVE-CLiQ (CU): Alternando os dados cíclicos transferem erro

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF1 (OFF2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu do Terminal Module (TM) envolvido à Control Unit.
Causas da falha:
11 (= 0B hex):
Erro de sincronização durante a transferência cíclica de dados alternados.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: Executar POWER ON
See also: p9915

235896 <location>TM DRIVE-CLiQ (CU): Propriedades do componente inconsistente

Message value: Número do componente: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)
Vector: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)
Hla: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: As propriedades do componente DRIVE-CLiQ (Terminal Module) indicado pelo valor de falha alteraram-se de forma incompatível com a inicialização. Uma causa pode ser, por exemplo, a substituição de um cabo DRIVE-CLiQ ou um componente DRIVE-CLiQ.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Número do componente.

Remedy: - Executar POWER ON.
- Para uma substituição, utilizar os mesmos tipos de componentes e versões de Firmware, se possível.
- Ao substituir um cabo, somente utilizar cabos com o mesmo comprimento dos cabos originais ou o mais próximo possível (verifique o comprometimento com o comprimento máximo dos cabos).

235899 <location>TM: Falha desconhecida

Message value: Nova mensagem: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)
Servo: NENHUM (IASC/FREIODC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)
Vector: NENHUM (IASC/FREIODC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: Uma falha ocorreu no Terminal Module que não pode ser interpretado pelo firmware da Control Unit.
Isto pode ocorrer se o firmware do componente é mais recente que o firmware da Control Unit.
Falta valor (r0949, valor em decimal):
Falta número.
Nota:
Se necessário, a importância desta nova falha pode ser lido sobre a mais recente da descrição na Control Unit.

Remedy: - Substituir o Firmware do Terminal Module por um de versão mais antiga (r0158).
- Atualizar o Firmware da Control Unit (r0018).

235903 <location>TM: Ocorreu um erro de I2C-Bus

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Ocorreu um erro ao acessar através do Bus I2C interno do Terminal Module.

Remedy: Trocar o Terminal Module.

235904 <location>TM: EEPROM

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Ocorreu um erro ao acessar a memória não flutuante do Terminal Module.
Remedy: Trocar o Terminal Module.

235905 <location>TM: Acesso do parâmetro

Message value: -
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: A Control Unit tentou escrever um valor ilegal no parâmetro do Terminal Module (TM).
Remedy: - Verificar se a versão do firmware do Terminal Module (r0158) corresponde a versão do firmware da Control Unit (r0018).
- Se necessário, substituir o Terminal Module.
Nota:
A versão do firmware para igualar uma com a outra estão no arquivo readme.txt no cartão de memória.

235906 <location>TM: Falta alimentação de tensão de 24 V

Message value: %1
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Falta a alimentação de tensão de 24 V para as saídas digitais.
Valor de advertência (r2124, representação hexadecimal):
01: Falta a alimentação de 24 V TM17 para DI/DO 0 ... 7.
02: Falta a alimentação de 24 V TM17 para DI/DO 8 ... 15.
04: Falta a alimentação de 24 V TM15 para DI/DO 0 ... 7 (X520).
08: Falta a alimentação de 24 V TM15 para DI/DO 8 ... 15 (X521).
10: Falta a alimentação de 24 V TM15 para DI/DO 16 ... 23 (X522).
20: Falta a alimentação de 24 V TM41 para DI/DO 0 ... 3.
Remedy: Verificação dos terminais para a alimentação de tensão (L1+, L2+, L3+, M ou +24 V_1 no TM41).

235907 <location>TM: Inicialização de hardware falhou

Message value: %1
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: A inicialização do Terminal Module falhou.
Valor de advertência (r2124, representação hexadecimal):
01: Solicitação de configuração incorreta do TM17 ou TM41.
02: Programação do TM17 ou TM41 falhou.
04: Carimbo de tempo inválido do TM17 ou TM41.
Remedy: Executar POWER ON

235910 <location>TM: Sobretemperatura no módulo

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A temperatura no módulo excedeu o limite mais alto permitido.

Remedy: - Reduzir a temperatura ambiente.
- Substituir o Terminal Module.

235911 <location>TM: Operação sincronizada com o ciclo, falha de sinal de vida

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O número máximo permitido de falhas de sinal de vida do Master (operação sincronizada de ciclo) foi ultrapassado na operação cíclica.
Com a ativação do alarme as saídas do módulo são resetadas até a próxima sincronização.

Remedy: - Verificação da física do bus (resistor de terminação, blindagem, etc.).
- Corrigir a interconexão do sinal de vida Master (r4201 através do p0915).
- Verificar se o sinal de vida do Master é enviado corretamente (p. ex. criar Trace com r4201.12 ... r4201.15 e sinal de disparo r4301.9).
- Verificar o bus ou o Master quanto à sobrecarga (p. ex. tempo de ciclo de bus Tdp ajustado muito curto).

235920 <location>TM: Falha do sensor de temperatura do canal 0.

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Ocorreu um erro na avaliação do sensor de temperatura.
Alarme (r2124, representação decimall):
1: Fio interrompido ou sensor desconectado.
KTY84: R > 1630 Ohm (TM150: R > 2170 Ohm), PT100: R > 194 Ohm, PT1000: R > 1944 Ohm
2: Resistência medida muito baixa.
PTC termistor: R < 20 Ohm, KTY84: R < 50 Ohm (TM150: R < 180 Ohm), PT100: R < 60 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm

Remedy: - Verificar se o sensor se está conectado corretamente.
- Substituir o sensor.

235921 <location>TM: Falha do sensor de temperatura do canal 1.

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM120, TM150, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Ocorreu um erro na avaliação do sensor de temperatura.
Alarme (r2124, representação decimall):
1: Fio interrompido ou sensor desconectado.
KTY84: R > 1630 Ohm (TM150: R > 2170 Ohm), PT100: R > 194 Ohm, PT1000: R > 1944 Ohm
2: Resistência medida muito baixa.
PTC termistor: R < 20 Ohm, KTY84: R < 50 Ohm (TM150: R < 180 Ohm), PT100: R < 60 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm

Remedy: - Verificar se o sensor se está conectado corretamente.
- Substituir o sensor.

235922 <location>TM: Falha do sensor de temperatura do canal 2.

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM120, TM150, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Ocorreu um erro na avaliação do sensor de temperatura.
Alarme (r2124, representação decimall):
1: Fio interrompido ou sensor desconectado.
KTY84: R > 1630 Ohm (TM150: R > 2170 Ohm), PT100: R > 194 Ohm, PT1000: R > 1944 Ohm
2: Resistência medida muito baixa.
PTC termistor: R < 20 Ohm, KTY84: R < 50 Ohm (TM150: R < 180 Ohm), PT100: R < 60 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm

Remedy: - Verificar se o sensor se está conectado corretamente.
- Substituir o sensor.

235923 <location>TM: Falha do sensor de temperatura do canal 3.

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM120, TM150, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Ocorreu um erro na avaliação do sensor de temperatura.
Alarme (r2124, representação decimall):
1: Fio interrompido ou sensor desconectado.
KTY84: R > 1630 Ohm (TM150: R > 2170 Ohm), PT100: R > 194 Ohm, PT1000: R > 1944 Ohm
2: Resistência medida muito baixa.
PTC termistor: R < 20 Ohm, KTY84: R < 50 Ohm (TM150: R < 180 Ohm), PT100: R < 60 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm

Remedy: - Verificar se o sensor se está conectado corretamente.
- Substituir o sensor.

235924 <location>TM: Falha do sensor de temperatura do canal 4.

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM150, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Ocorreu um erro na avaliação do sensor de temperatura.
Alarme (r2124, representação decimall):
1: Fio interrompido ou sensor desconectado.
KTY84: R > 2170 Ohm, PT100: R > 194 Ohm, PT1000: R > 1944 Ohm
2: Resistência medida muito baixa.
PTC termistor: R < 20 Ohm, KTY84: R < 180 Ohm, PT100: R < 60 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm

Remedy: - Verificar se o sensor se está conectado corretamente.
- Substituir o sensor.

235925 <location>TM: Falha do sensor de temperatura do canal 5.

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM150, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Ocorreu um erro na avaliação do sensor de temperatura.
Alarme (r2124, representação decimall):
1: Fio interrompido ou sensor desconectado.
KTY84: R > 2170 Ohm, PT100: R > 194 Ohm, PT1000: R > 1944 Ohm
2: Resistência medida muito baixa.
PTC termistor: R < 20 Ohm, KTY84: R < 180 Ohm, PT100: R < 60 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm

Remedy: - Verificar se o sensor se está conectado corretamente.
- Substituir o sensor.

235926 <location>TM: Falha do sensor de temperatura do canal 6.

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM150, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Ocorreu um erro na avaliação do sensor de temperatura.
Alarme (r2124, representação decimall):
1: Fio interrompido ou sensor desconectado.
KTY84: R > 2170 Ohm, PT100: R > 194 Ohm, PT1000: R > 1944 Ohm
2: Resistência medida muito baixa.
PTC termistor: R < 20 Ohm, KTY84: R < 180 Ohm, PT100: R < 60 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm

Remedy: - Verificar se o sensor se está conectado corretamente.
- Substituir o sensor.

235927 <location>TM: Falha do sensor de temperatura do canal 7.

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM150, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Ocorreu um erro na avaliação do sensor de temperatura.
Alarme (r2124, representação decimall):
1: Fio interrompido ou sensor desconectado.
KTY84: R > 2170 Ohm, PT100: R > 194 Ohm, PT1000: R > 1944 Ohm
2: Resistência medida muito baixa.
PTC termistor: R < 20 Ohm, KTY84: R < 180 Ohm, PT100: R < 60 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm

Remedy: - Verificar se o sensor se está conectado corretamente.
- Substituir o sensor.

235928 <location>TM: Falha do sensor de temperatura do canal 8.

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM150, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Ocorreu um erro na avaliação do sensor de temperatura.
Alarme (r2124, representação decimall):
1: Fio interrompido ou sensor desconectado.
KTY84: R > 2170 Ohm, PT100: R > 194 Ohm, PT1000: R > 1944 Ohm
2: Resistência medida muito baixa.
PTC termistor: R < 20 Ohm, KTY84: R < 180 Ohm, PT100: R < 60 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm
Remedy: - Verificar se o sensor se está conectado corretamente.
- Substituir o sensor.

235929 <location>TM: Falha do sensor de temperatura do canal 9.

Message value: %1
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM150, TM41, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Ocorreu um erro na avaliação do sensor de temperatura.
Alarme (r2124, representação decimall):
1: Fio interrompido ou sensor desconectado.
KTY84: R > 2170 Ohm, PT100: R > 194 Ohm, PT1000: R > 1944 Ohm
2: Resistência medida muito baixa.
PTC termistor: R < 20 Ohm, KTY84: R < 180 Ohm, PT100: R < 60 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm
Remedy: - Verificar se o sensor se está conectado corretamente.
- Substituir o sensor.

235930 <location>TM: Falha do sensor de temperatura do canal 10.

Message value: %1
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM150, TM41, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Ocorreu um erro na avaliação do sensor de temperatura.
Alarme (r2124, representação decimall):
1: Fio interrompido ou sensor desconectado.
KTY84: R > 2170 Ohm, PT100: R > 194 Ohm, PT1000: R > 1944 Ohm
2: Resistência medida muito baixa.
PTC termistor: R < 20 Ohm, KTY84: R < 180 Ohm, PT100: R < 60 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm
Remedy: - Verificar se o sensor se está conectado corretamente.
- Substituir o sensor.

235931 <location>TM: Falha do sensor de temperatura do canal 11.

Message value: %1
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM150, TM41, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Ocorreu um erro na avaliação do sensor de temperatura.
Alarme (r2124, representação decimall):
1: Fio interrompido ou sensor desconectado.
KTY84: R > 2170 Ohm, PT100: R > 194 Ohm, PT1000: R > 1944 Ohm
2: Resistência medida muito baixa.
PTC termistor: R < 20 Ohm, KTY84: R < 180 Ohm, PT100: R < 60 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm

Remedy: - Verificar se o sensor se está conectado corretamente.
- Substituir o sensor.

235950 <location>TM: Erro interno de software

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2 (NENHUM)

Acknowledge: POWER ON

Cause: Ocorreu um erro de software interno.
Falha (r0949, representação decimall):
Informações sobre a origem de falha:
Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Remedy: - Se necessário, atualize o firmware no Terminal Module para a última versão.
- contate a linha direta.

235999 <location>TM: Alarme desconhecido

Message value: Nova mensagem: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Um alarme ocorreu no Terminal Module e não pode ser interpretado pelo firmware da Control Unit.
Este pode ocorrer se o firmware presente no componente é mais recente do que o firmware da Control Unit.
Falta valor (r2124, valor em decimal):
Número do alarme.
Note:
Se necessário, a importância deste novo alarme pode ser lida em uma mais recente descrição da Control Unit

Remedy: - Substituir o Firmware do Terminal Module por um de versão mais antiga (r0158).
- Atualizar o Firmware da Control Unit (r0018).

236207 <location>Hub: Sobre temperatura no componente

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM (OFF1, OFF2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: Temperatura do DRIVE-CLiQ Hub módulo ultrapassou o limiar.
Falta valor (r0949, valor em decimal):
Tensão atual de funcionamento de 0.1 °C de resolução.

Remedy: - Confira a temperatura ambiente no local de instalação do componente.
- Substitua o componente envolvido.

236211 <location>Hub: Alarme de sobre temperatura no componente

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Temperatura do DRIVE-CLiQ Hub módulo ultrapassou o limiar de alarme.
Falta valor (r2124, valor em decimal):
Tensão atual de funcionamento de 0.1 °C de resolução.
Remedy: - Confira a temperatura ambiente no local de instalação do componente.
- Substitua o componente envolvido.

236214 <location>Hub: Falha de sobre tensão na fonte de 24V

Message value: %1
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: NENHUM (OFF1, OFF2)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Cause: Fornecimento de energia 24V no módulo DRIVE-CLiQ Hub ultrapassou o limiar de falha.
Falta valor (r0949, valor em decimal):
Tensão atual de funcionamento de resolução de 0.1 °C.
Remedy: - confira a fonte de tensão do componenente envolvido.
- substitua o componente envolvido.

236216 <location>Hub: Falha de sobre tensão na fonte de 24V

Message value: %1
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: NENHUM (OFF1, OFF2)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Cause: Fornecimento de energia 24V no módulo DRIVE-CLiQ Hub ultrapassou o limiar de falha.
Valor da falha (r0949, valor em decimal):
Tensão atual de funcionamento de resolução de 0.1 °C.
Remedy: - confira a fonte de tensão do componenente envolvido.
- substitua o componente envolvido.

236217 <location>Hub: Alarme de sobretensão na fonte de 24V

Message value: %1
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Fornecimento de energia 24V no módulo DRIVE-CLiQ Hub ultrapassou o limiar de falha.
Valor de alarme (r2124, valor em decimal):
Tensão atual de funcionamento de resolução de 0.1 °C.
Remedy: - confira a fonte de tensão do componenente envolvido.
- substitua o componente envolvido.

236800 <location>Hub: grupo de sinais

Message value: -
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: NENHUM
Acknowledge: SEM
Cause: O Módulo Hub DRIVE-CLiQ detectou pelo menos uma falha.
Remedy: Avaliação das demais mensagens atuais.

236801 <location>Hub DRIVE-CLiQ: Faltando sinal-de-vida

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit para DRIVE-CLiQ Hub Module envolvida.
Causas da falha:
10 (= 0A hex):
O bit de sinal de conexão no telegramaaa de recebimento não é ajustado.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: - Verificar a conexão do DRIVE-CLiQ.
- Trocar o respectivo componente.
See also: p9916

236802 <location>Hub: Estouro na taxa de amostragem

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: OFF2 (NENHUM)
Servo: NENHUM
Vector: NENHUM
Hla: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: Um overflow de período de tempo ocorreu em um DRIVE-CLiQ Hub Module.
Falta valor(r0949, valor em decimal):
xx: Número de período de tempo xx

Remedy: - Reduzir a atual freqüência do controlador.
- Realizar um POWER ON (power off/on) para todos os componentes.
- Atualizr o firmware para uma versão posterior.
- Contactar o Hotline.

236804 <location>Hub: Erro de Checksun

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: Durante a leitura da memória de programa no DRIVE-CLiQ Hub Module Cabinet (DMC) ocorreu um erro de checksum.
Valor da falha (r2124, valor em hexadecimal):
Diferença entre o checksum com POWER ON e o atual checksum.

Remedy: Verificar se a temperatura ambiente admissível para o componente é suportado.
Substitua DRIVE-CLiQ Hub Módulo.

236805 <location>Hub: Checksum de EEPROM incorreto

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Os dados internos do parametro do DRIVE-CLiQ Hub módulo estão incorretos.
Valor da falha (r2124, valor em hexadecimal):
01: EEPROM erro de acesso.
02:Muitos blocos na EEPROM.
Remedy: Verificar se a temperatura ambiente admissível para o componente é suportado.
Substitua DRIVE-CLiQ Hub Módulo.

236820 <location>Hub DRIVE-CLiQ: Erro de telegrama

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit para o DRIVE-CLiQ Hub Module envolvido.
Causas da falha:
1 (= 01 hex):
Erro de checksum (Erro de CRC).
2 (= 02 hex):
O telegramaaa é menor do que o especificado em byte de extensão ou na lista de recepção.
3 (= 03 hex):
O telegramaaa é maior do que especificado em byte de extensão ou na lista de recepção.
4 (= 04 hex):
O comprimento do telegramaaa de recepção não corresponde com a lista de recepção.
5 (= 05 hex):
O tipo de telegramaaa de recepção não corresponde com a lista de recepção.
6 (= 06 hex):
O endereço do componente no telegramaaa e na lista de recepção não correspondem.
7 (= 07 hex):
É esperado um telegramaaa SYNC - mas o telegramaaa recebido não é um telegramaaa SYNC.
8 (= 08 hex):
Nenhum telegramaaa SYNC é esperado - mas o telegramaaa recebido é único
9 (= 09 hex):
O bit de erro no telegramaaa de recepção está habilitado.
16 (= 10 hex):
O telegramaaa de recepção está muito antecipado.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro
Remedy: - execute POWER ON (ligar/desligar).
- verifique a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMC.
- verifique a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
See also: p9916

236835 <location>Hub DRIVE-CLiQ: Transferem erro dados cíclicos

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit para o DRIVE-CLiQ Hub Module envolvido. Os nós não enviam ou recebem de modo sincronizado.
Causas da falha:
33 (= 21 hex):
O telegramaaa cíclico não foi recebido.
34 (= 22 hex):
Intervalo na lista de recepção de telegramaaas.
64 (= 40 hex):
Intervalo na lista de envio de telegramaaa.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: - Executar POWER ON.
- Substituir o respectivo componente.
See also: p9916

236836 <location>Hub DRIVE-CLiQ: Erro ao enviar dados para DRIVE-CLiQ

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit para o DRIVE-CLiQ Hub Module envolvido. O envio de dados não foi possível.
Causas da falha:
65 (= 41 hex):
O tipo de telegramaaa não corresponde com a lista de envio.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: Executar POWER ON

236837 <location>Hub DRIVE-CLiQ: Falha no componente

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Falha encontrada no componente DRIVE-CLiQ envolvido. Falha de hardware não pode ser excluída.
Causa de falhas:
32 (= 20 hex):
Erro no cabeçalho do telegramaaa.
35 (= 23 hex):
Erro de recebimento. A memória de buffer do telegramaaa contém um erro.
66 (=42 hex):
Erro de envio: A memória do buffer de telegramaaa contém um erro.
67 (=43 hex):
Erro de envio: A memória de buffer de telegramaaa contém um erro.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy:
- Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Se necessário, utilizar outro soquete DRIVE-CLiQ (p9904).
- Substituir o respectivo componente.

236840 <location>Hub DRIVE-CLiQ: Erro abaixo do limiar de sinalização

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Ocorreu um erro DRIVE-CLiQ abaixo do limite do sinal.
Causa de falha:
1 (= 01 hex):
Erro de checksum (erro CRC).
2 (= 02 hex):
O telegrama é mais curto do que o especificado em comprimento de byte ou lista de recebimento.
3 (= 03 hex):
O telegrama é maior do que o especificado em comprimento de byte ou lista de recebimento.
4 (= 04 hex):
O comprimento do telegrama recebido não é compatível com o da lista de recebimento.
5 (= 05 hex):
O tipo de telegrama recebido não é compatível com o da lista de recebimento.
6 (= 06 hex):
O endereço do componente no telegrama e na lista de recebimento não correspondem.
7 (= 07 hex):
Um telegrama SYNC é esperado - mas o telegrama recebido não é um telegrama SYNC.
8 (= 08 hex):
Nenhum telegrama SYNC é esperado - mas o telegrama recebido é um.
9 (= 09 hex):
O bit de erro no telegrama recebido está ajustado.
10 (= 0A hex):
O sinal de conexão do bit no telegrama recebido não está ajustado.
11 (= 0B hex):
Erro de sincronização durante a alternância da transferência e cíclica dos dados.
16 (= 10 hex):
O telegrama recebido está adiantado.
32 (= 20 hex):
Erro no cabeçalho do telegrama.
33 (= 21 hex):
O telegrama cíclico não foi recebido.
34 (= 22 hex):
Intervalo na lista de recebimento do telegrama.
35 (= 23 hex):
Erro de recebimento: A memória do buffer do telegrama contém um erro.
64 (= 40 hex):
Intervalo na lista de envio de telegramas.
65 (= 41 hex):
O tipo de telegrama não é compatível com a lista de enviados.
66 (= 42 hex):
Erro de envio: A memória do buffer do telegrama contém um erro.
67 (= 43 hex):
Erro de envio: A memória do buffer do telegrama contém um erro.
Nota com relação ao valor de mensagem:
A informação individual está codificada conforme segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa do erro

Remedy: - verifique o projeto de gabinete elétrico e o roteamento de cabo para a conformidade EMC
- verifique a fiação DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
See also: p9916

236845 <location>Hub DRIVE-CLiQ: Transferem erro dados cíclicos

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit para o DRIVE-CLiQ Hub Module envolvido.
Causas da falha:
11 (= 0B hex):
Erro de sincronização durante a transferência cíclica de dados alternados.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro
Remedy: Executar POWER ON
See also: p9916

236851 <location>Hub DRIVE-CLiQ (CU): Faltando sinal-de-vida

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu do DRIVE-CLiQ Hub Module em questão para a Control Unit.
O componente DRIVE-CLiQ não enviou o sinal de conexão ao Control Unit.
Causas da falha:
10 (= 0A hex):
O bit de sinal de conexão no telegramaaa de recebimento não é ajustado.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro
Remedy: Atualizar o Firmware do respectivo componente.

236860 <location>Hub DRIVE-CLiQ (CU): Erro de telegrama

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu do DRIVE-CLiQ Hub Module em questão para a Control Unit.
Causas da falha:
1 (= 01 hex):
Erro de checksum (Erro de CRC).
2 (= 02 hex):
O telegramaaa é menor do que o especificado em byte de extensão ou na lista de recepção.
3 (= 03 hex):
O telegramaaa é maior do que especificado em byte de extensão ou na lista de recepção.
4 (= 04 hex):
O comprimento do telegramaaa de recepção não corresponde com a lista de recepção.
5 (= 05 hex):
O tipo de telegramaaa de recepção não corresponde com a lista de recepção.
6 (= 06 hex):
O endereço da unidade de potência no telegramaaa e na lista de recepção não correspondem.
9 (= 09 hex):
O bit de erro no telegramaaa de recepção está habilitado.
16 (= 10 hex):
O telegramaaa de recepção está muito antecipado.
17 (= 11hex):
Erro CRc e o telegramaaa de recepção está muito antecipado.
18 (= 12 hex):
O telegramaaa é menor do que o especificado em byte de extensão eu na lista de recepção e o telegramaaa de recepção está muito antecipado.
19 (=13 hex):
O telegramaaa é maior do que o especificado em byte de extensão ou na lista de recepção e o telegramaaa de recepção está muito antecipado.
20 (=14 hex):
O comprimento do telegramaaa de recepção não corresponde com a lista de recepção e o telegramaaa de recepção está muito antecipado.
21 (=15 hex):
O tipo de telegramaaa de recepção não corresponde com a lista de recepção e o telegramaaa de recepção está muito antecipado.
22 (=16 hex):
O endereço da unidade de potência no telegramaaa e na lista de recepção não corresponde e o telegramaaa de recepção está muito antecipado.
25 (=19 hex):
O bit de erro no telegramaaa de recepção é ajustado e o telegramaaa de recepção está muito antecipado.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: - execute POWER ON (ligar/desligar).
- verifique a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMC.
- verifique a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).

236875 <location>HUB DRIVE-CLiQ (CU): Falha de tensão de fornecimento

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF1 (OFF2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Falha em uma comunicação DRIVE-CLiQ no componente DRIVE-CLiQ envolvido aos sinais da Control Unit que fornece tensão.
Causa de falha:
9 (= 09 hex):
A tensão da alimentação de energia para o componentes falhou.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: - realize um POWER ON (desligar/ligar).
- verifique a fiação de tensão de alimentação de energia para o componente DRIVE-CLiQ (cabo rompidos, contatos, ...).
- verifique o dimensionamento de alimentação de energia para o componente DRIVE-CLiQ.

236885 <location>Hub DRIVE-CLiQ (CU): Transferem erro dados cíclicos

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Ocorreu um erro de comunicação DRIVE-CLiQ do DRIVE-CLiQ Hub Module em questão à Control Unit.
Os nós não enviam nem recebem de modo sincronizado.
Causa da falha:
26 (= 1A hex):
Bit de sinal de conexão no telegramaaa de recebimento não enviado e o telegramaaa de recebimento está muito adiantado.
33 (= 21 hex):
O telegramaaa cíclico não foi recebido.
34 (= 22 hex):
Intervalo na lista de recepção de telegramaaa.
64 (= 40 hex):
Intervalo na lista de envio de telegramaaa.
98 (= 62 hex):
Erro na transição para a operação cíclica.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: - Verificar a tensão fornecida do componente envolvido.
- Executar POWER ON.
- Substituir o componente envolvido.

236886 <location>Hub DRIVE-CLiQ (CU): Erro ao enviar dados DRIVE-CLiQ

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu do DRIVE-CLiQ Hub Module em questão à Control Unit.
O envio de dados não foi possível.
Causas da falha:
65 (= 41 hex):
O tipo de telegramaaa não corresponde com a lista de envio.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: Executar POWER ON

236887 <location>Hub DRIVE-CLiQ (CU): Falha no componente

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Encontrada falha no componente DRIVE-CLiQ (DRIVE-CLiQ Hub Module) envolvido. Defeito no hardware não pode ser excluído.
Causa de falha:
32 (= 20 hex):
Erro no cabeçalho do telegramaaa.
35 (= 23 hex):
Erro recebido: O telegramaaa da memória de buffer contém um erro.
66 (= 42 hex):
Erro enviado: O telegramaaa da memória de buffer contém um erro.
67 (= 43 hex):
Erro enviado: O telegramaaa da memória de buffer contém um erro.
96 (= 60 hex):
Atraso na resposta recebida durante tempo de execução de medição.
97 (= 61 hex):
Tempo para começar a troca das características de dados muito grande.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy:
- Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Se necessário, utilizar outro soquete DRIVE-CLiQ (p9904).
- Substituir o respectivo componente.

236895 <location>Hub DRIVE-CLiQ (CU): Transferem erro alternando dados cíclicos

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu do DRIVE-CLiQ Hub Module em questão à Control Unit.
Causas da falha:
11 (= 0B hex):
Erro de sincronização durante a transferência cíclica de dados alternados.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: Executar POWER ON
See also: p9915

236896 <location>Hub DRIVE-CLiQ (CU): Propriedade do componente inconsistente

Message value: Número do componente: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: As propriedades do componente DRIVE-CLiQ (Módulo DRIVE-CLiQ Hub), especificado por uma identificação de falha, foi alterado em uma maneira incompatível, respeitando as propriedades quando ocorre o boot. Um motivo pode ser, ex. que um cabo DRIVE-CLiQ ou um componente DRIVE-CLiQ foi substituído.
Valor da falha (r0949, valor em decimal):
Número do componente.

Remedy: - Executar POWER ON.
- Para uma substituição, utilizar os mesmos tipos de componentes e versões de Firmware, se possível.
- Ao substituir um cabo, somente utilizar cabos com o mesmo comprimento dos cabos originais ou o mais próximo possível (verifique o comprometimento com o comprimento máximo dos cabos).

236899 <location>Hub: Falha desconhecido

Message value: Nova mensagem: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)
Servo: NENHUM (IASC/FREIODC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)
Vector: NENHUM (IASC/FREIODC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: Uma falha ocorreu no módulo DRIVE-CLiQ Hub que não pode ser interpretada pelo firmware da Control Unit.
Isto pode ocorrer caso o firmware deste componente seja mais recente que o firmware da Control Unit.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Número da falha.
Nota:
Se necessário, o significado deste novo alarme pode ser lido em uma descrição mais recente da Control Unit.

Remedy: - Substitua o firmware no módulo DRIVE-CLiQ Hub por um firmware mais antigo (r0158).
- Atualize o firmware na Control Unit (r0018).

236950 <location>Hub: Erro de software interno

Message value: %1

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2 (NENHUM)

Acknowledge: POWER ON

Cause: Ocorreu um erro de software interno.
Falha (r0949, representação decimall):
Informações sobre a fonte de falha.
Somente com o diagnóstico de falhas interno da Siemens.
Remedy: - se necessário, atualize o firmware no DRIVE-CLiQ Hub module para a versão mais recente.
- contate a linha direta.

236999 <location>Hub: Alarme desconhecido

Message value: Nova mensagem: %1
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TM41, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Um alarme ocorreu no módulo do DRIVE-CLiQ Hub, o qual não pode ser interpretado pelo firmware da Control Unit.
Isto ocorre quando o firmware do componente é mais novo que o firmware da Control Unit.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Número do alarme.
Nota:
Se necessário, o significado deste novo alarme pode ser lido em uma descrição mais recente da Control Unit.
Remedy: - Substitua o firmware no módulo DRIVE-CLiQ Hub por um firmware mais antigo (r0158).
- Atualize o firmware na Control Unit (r0018).

237001 <location>HF Damping Module: Sobrecorrente

Message value: Causa da Falha: %1 bin
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI
Reaction: OFF2
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: A unidade de potência detectou uma sobrecorrente.
- HF Choke Module ou HF Damping Module HFcom defeito.
- A frequência de ressonância do filtro de saída foi acionada.
Falha (r0949, representante binário bit-a-bit):
Bit 0: Fase U.
Bit 1: Fase V.
Bit 2: Fase W.
Remedy: - Verificar o HF Choke Module e o HF Damping Module e substituir, se necessário.
- Reduzir a potência do motor na proximidade da frequência geradora da falha.
Nota:
HF Choke Module (módulo de reator)
HF Damping Module (módulo de amortecimento)

237002 <location>HF Damping Module: Tensão de amortecimento muito alta

Message value: %1
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI
Reaction: OFF2
Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: A tensão de amortecimento alcançou um valor alto inadmissível.
- Uma harmônica de motor de grande amplitude acionou a frequência de ressonância do filtro de saída.
- O controlador de corrente excita excessivamente a ressonância do filtro de saída.
Falha (r0949, representação decimall):
Tensão de amortecimento em caso de falha [mV].
See also: r5171

Remedy:
- Reduza a potência do motor na proximidade da frequência geradora da falha.
- Verifique o controlador de corrente e, se necessário, adapte.
- Se necessário, utilize outro motor.
Nota:
HF Damping Module

237003 <location>HF Damping Module: Tensão amortecimento não estabelecida

Message value: %1
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI
Reaction: OFF2
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: A tensão de amortecimento não pôde ser estabelecida.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Tensão de amortecimento no caso de uma falha [mV].
Remedy: Verifique as conexões do HF Damping Module.
See also: r5171

237004 <location>HF Damping Module: sobretemperatura do radiador

Message value: %1
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI
Reaction: OFF2
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: A temperatura do radiador no HF Damping Module excedeu o valor-limite permitido.
- Ventilação insuficiente, falha do ventilador.
- Sobrecarga.
- Temperatura ambiente muito alta.
Falha (r0949, representação decimall):
Temperatura [0.01 °C].
Remedy:
- verifique se o ventilador está funcionando.
- verifique as mantas do ventilador.
- verifique se a temperatura ambiente está dentro da faixa permitida.
Atenção:
Esta falha somente pode ser confirmada depois de não alcançar o limite inferior de alarme A05000.
Nota:
HF Damping Module

237005 <location>HF Damping Module: sobrecarga I2t

Message value: %1
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI
Reaction: OFF2
Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: O capacitor do filtro do HF Damping Module foi sobrecarregado (r5173 = 100 %).
- A frequência de ressonância do filtro foi excessivamente excitada.
- O HF Choke Module está com defeito.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
I2t [100 % = 16384].

Remedy: - Reduzir a potência do motor na proximidade da frequência geradora da falha.
- Não permanecer muito tempo próximo à frequência geradora da falha.
- Verificar o HF Choke Module e substituir, se necessário.
Nota:
HF Choke Module (módulo de reator)
HF Damping Module (módulo de amortecimento)
See also: r5173

237012 <location>HF Damping Module: Sensor de temperatura do radiador, ruptura de fio

Message value: %1

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI

Reaction: OFF1 (OFF2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: A ligação para um sensor de temperatura do radiador no HF Damping Module foi interrompida.
Falha (r0949, representante hexadecimall):
Bit 0: HF Damping Module
Bit 1: HF Choke Module

Remedy: Entre em contato com o fabricante.
Nota:
HF Choke Module (módulo de reator)
HF Damping Module (módulo de amortecimento)

237013 <location>HF Damping Module: Sensor de temperatura do radiador, curto-circuito

Message value: %1

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI

Reaction: OFF1 (OFF2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: O sensor de temperatura do radiador no HF Damping Module está em curto-circuito.
Falha (r0949, representante hexadecimall):
Bit 0: HF Damping Module
Bit 1: HF Choke Module

Remedy: Entre em contato com o fabricante.
Nota:
HF Choke Module (módulo de reator)
HF Damping Module (módulo de amortecimento)

237024 <location>HF Damping Module: Sobretemperatura do modelo térmico

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: A diferença de temperatura entre o radiador e o chip excedeu o valor-limite permitido.
- o ciclo de carga permitido não foi mantido.
- ventilação insuficiente, falha do ventilador.
- sobrecarga.
- temperatura ambiente muito alta.
- freqüência de pulsos está muito alta.

See also: r0037

Remedy:
- Adaptar o ciclo de carga
- Verificar se o ventilador está funcionando.
- Verificar os elementos do ventilador.
- Verificar se a temperatura ambiente está dentro dos limites permitidos.
- Verificar a carga do motor
- Reduzir a frequência de pulso se esta é maior que a frequência de pulso nominal.

237025 <location>HF Damping Module: Sobretemperatura do chip

Message value: %1

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: A temperatura do chip excedeu o valor-limite permitido.
- o ciclo de carga permitido não foi mantido.
- ventilação insuficiente, falha do ventilador.
- sobrecarga.
- temperatura ambiente muito alta.
- frequência de pulsos está muito alta.

Falha (r0949, representação decimall):
Diferença de temperatura entre o radiador e o chip [0.01 °C].

Remedy:
- adapte o ciclo de carga
- verifique se o ventilador está funcionando.
- verifique os elementos do ventilador.
- verifique se a temperatura ambiente está dentro dos limites permitidos.
- verifique a carga do motor.
- reduza a frequência de pulso se esta é maior que a frequência de pulso nominal.

Nota:
HF Damping Module
See also: r0037

237034 <location>HF Damping Module: Sobretemperatura no compartimento interno

Message value: %1

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O limite de alerta para sobretemperatura interna foi atingido.
Se a temperatura dentro da unidade continuar a aumentar, a falha F37036 poderá ocorrer.
- A temperatura ambiente pode ser muito alta.
- Refrigeração insuficiente, falha no ventilador.

Valor da falha (r0949, representação binária):
Bit 0 = 1: variação do controle eletrônico.
Bit 1 = 1: variação da potência eletrônica.

Remedy: - verifique a temperatura ambiente.
- verifique o ventilador do interno da unidade.
Nota:
HF Damping Module

237036 <location>HF Damping Module: Sobretemperatura no compartimento interno

Message value: %1
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI
Reaction: OFF2
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: A temperatura no compartimento interno do HF Damping Module excedeu o valor-limite de temperatura permitido.
- ventilação insuficiente, falha do ventilador.
- sobrecarga.
- temperatura ambiente muito alta.
Falha (r0949, representante binário):
Bit 0 = 1: Região da eletrônica de controle.
Bit 1 = 1: Região da eletrônica de potência.
Remedy: - verifique se o ventilador está funcionando.
- verifique os elementos do ventilador.
- verifique se a temperatura ambiente está dentro da permitida.
Nota:
Está falha só pode ser reconhecida quando a temperatura atingir 5K menos que o limite permitido.
Nota:
HF Damping Module

237040 <location>HF Damping Module: Subtensão de 24 V

Message value: %1
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI
Reaction: OFF2
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Cause: Falha na alimentação de tensão de 24 V para o HF Damping Module.
- O limite inferior da subtensão não foi alcançado por mais de 3 ms.
Falha (r0949, representação decimall):
Tensão de 24 V [0.1 V].
Remedy: - verifique a alimentação de tensão de - 24 V DC do HF Damping Module.
- execute o POWER ON (desligar/ligar) nos componentes.
Nota:
HF Damping Module

237041 <location>HF Damping Module: Alarme de subtensão de 24 V

Message value: %1
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Falha na alimentação de tensão de 24 V para o HF Damping Module.
- O valor ficou abaixo do limite mínimo de 16 V.
Falha (r0949, representação decimall):
Tensão de 24 V [0.1 V].

Remedy: - verifique a alimentação de tensão de - 24 V DC do HF Damping Module.
- execute o POWER ON (desligar/ligar) nos componentes.
Nota:
HF Damping Module

237043 <location>HF Damping Module: Sobretensão de 24 V

Message value: -
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI
Reaction: OFF2
Acknowledge: POWER ON
Cause: Sobretensão da alimentação de tensão de 24 V para o HF Damping Module.
- O limite de 31.5 V foi excedido por mais de 3 ms.
Remedy: Verifique a alimentação de tensão de 24 V do HF Damping Module.
Nota:
HF Damping Module

237044 <location>HF Damping Module: Sobretensão de 24 V, alarme

Message value: -
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Falha na alimentação de tensão de 24 V para o HF Damping Module.
- O valor excedeu o limite máximo de 32.0 V.
Remedy: Verifique a alimentação de tensão de 24 V do HF Damping Module.
Nota:
HF Damping Module

237045 <location>HF Damping Module: Subtensão da alimentação

Message value: %1
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI
Reaction: OFF2
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Cause: Falha de alimentação de tensão no HF Damping Module.
- O monitoramento de tensão sinaliza uma falha por subtensão no módulo.
Falha (r0949, representação decimall):
Tensão de 24 V [0.1 V].
Remedy: - verifique a alimentação de tensão 24 V DC do HF Damping Module.
- execute o POWER ON (desligar/ligar) nos componentes.
- substitua o módulo, se necessário.
Nota:
HF Damping Module

237049 <location>HF Damping Module: O ventilador do compartimento interno está com defeito

Message value: -
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: O ventilador do compartimento interno do HF Damping Module falhou.
Remedy: Verificar o ventilador do compartimento interno do HF Damping Module e substitua se necessário.

237050 <location>HF Damping Module: Sobretensão de 24 V, falha

Message value: -
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI
Reaction: OFF2
Acknowledge: POWER ON
Cause: O monitor de tensão sinaliza uma falha de sobretensão no módulo.
Remedy: - Verificar a fonte de alimentação de 24V.
- Substituir o módulo se necessário.

237052 <location>HF Damping Module: Dados de EEPROM com erro

Message value: %1
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI
Reaction: NENHUM
Acknowledge: POWER ON
Cause: Erro nos dados de EEPROM do HF Damping Module.
Falha (r0949, representante hexadecimall):
0: Os dados de EEPROM lidos pelo HF Damping Module são inconsistentes.
1: Os dados de EEPROM não incompatíveis com o Firmware com o HF Damping Module.
Valores adicionais:
Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.
Remedy: Para o valor de falha = 0:
Substituição do HF Damping Module ou atualização dos dados de EEPROM.
Para o valor de falha = 1:
Se necessário, atualize o Firmware com a versão mais recente.
Nota:
HF Damping Module

237056 <location>HF Damping Module: sobretemperatura do radiador

Message value: %1
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: A temperatura do radiador do HF Damping Module excedeu o valor-limite permitido.
- ventilação insuficiente, falha do ventilador.
- sobrecarga.
- temperatura ambiente muito alta.
Falha (r0949, representação decimall):
Temperatura [0.01 °C].
Remedy: - verifique se o ventilador está funcionando.
- verifique as mantas do ventilador.
- verifique se a temperatura ambiente está dentro da faixa permitida.
Atenção:
Esta falha somente pode ser confirmada depois de não alcançar o limite inferior de alarme A05000.
Nota:
HF Damping Module

237310 <location>HF Choke Module: Sobretemperatura

Message value: %1
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI
Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A temperatura do radiador do HF Choke Module excedeu o valor-limite permitido.
- ventilação insuficiente, falha do ventilador.
- sobrecarga.
- temperatura ambiente muito alta.

Falha (r0949, representação decimall):
Temperatura [0.01 °C].

Remedy:
- Verificar se o ventilador está funcionando.
- Verificar as mantas do ventilador.
- Verificar se a temperatura ambiente está dentro da faixa permitida.

Atenção:
Esta falha somente pode ser confirmada depois de atingir um valor abaixo do valor limite para o alarme A05000.
Nota:
HF Choke Module (modulo de reator)

237311 <location>HF Choke Module: sobretemperatura do radiador

Message value: %1

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: A temperatura do radiador do HF Choke Module excedeu o valor-limite permitido.
- ventilação insuficiente, falha do ventilador.
- sobrecarga.
- temperatura ambiente muito alta.

Falha (r0949, representação decimall):
Temperatura [0.01 °C].

Remedy:
- Verificar se o ventilador está funcionando.
- Verificar as mantas do ventilador.
- Verificar se a temperatura ambiente está dentro da faixa permitida.
- Verificar a carga do motor.

Atenção:
Esta falha somente pode ser confirmada depois de atingir um valor abaixo do valor limite para o alarme A05000.
Nota:
HF Choke Module (modulo de reator)

237312 <location>HF Choke Module: Sobretemperatura ou falha do ventilador

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O HF Choke Module menciona sobretemperatura ou uma falha do ventilador.
Se o aviso/alarme persistir por mais de 30s, será emitida a falha F37313.

Remedy:
- O cabo entre o HF Choke Module e o HF Damping Module foi desconectado ou está com defeito (X21).
- Verificar e, se necessário, substituir o ventilador do HF Choke Module.
- Verificar se a temperatura ambiente está dentro da faixa permitida.

Nota:
HF Choke Module (módulo de reator)
HF Damping Module (módulo de amortecimento)

237313 <location>HF Choke Module: Sobretemperatura ou falha do ventilador

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Cause: O aviso/alarme A37312 para indicar a sobretemperatura ou a falha do ventilador no HF Choke Module ficou presente por mais de 30 s.

Remedy: - O cabo entre o HF Choke Module e o HF Damping Module foi desconectado ou está com defeito (X21).
- Verificar e, se necessário, substituir o ventilador do HF Choke Module.
- Verificar se a temperatura ambiente está dentro da faixa permitida.

Nota:
HF Choke Module (módulo de reator)
HF Damping Module (módulo de amortecimento)

237502 <location>HF Damping Module: Tensão de amortecimento muito alta

Message value: %1

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A tensão de amortecimento excedeu o limite de alarme.
- Uma harmônica de motor de grande amplitude acionou a frequência de ressonância do filtro de saída.
- O controlador de corrente excita excessivamente a ressonância do filtro de saída.

Se a tensão de amortecimento exceder um valor alto inadmissível, F37002 será emitido.
Alarme (r2124, representação decimall):
Tensão de amortecimento em caso de falha [mV].
See also: r5171

Remedy: - Reduza a potência do motor na proximidade da frequência geradora da falha.
- Verifique o controlador de corrente e, se necessário, adapte.
- Se necessário, utilize outro motor.

Nota:
HF Damping Module

237800 <location>HF Damping Module: Mensagem coletiva

Message value: -

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI

Reaction: NENHUM

Acknowledge: SEM

Cause: O HF Damping Module detectou pelo menos um erro.

Remedy: Avaliação das demais mensagens atuais.

237801 <location>HF Damping Module: Falta sinal de vida

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Há um erro de comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o HF Damping Module.
Causa da falha:
10 (=0A hex):
O bit com sinal de conexão no telegramaaa de recebimento não está ajustado.
Nota com relação ao valor da mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro
Remedy: - verifique a conexão do DRIVE-CLiQ.
- substitua o componente envolvido.
Nota:
HF Damping Module
See also: p9916

237802 <location>HF Damping Module: Estouro do intervalo de tempo

Message value: -
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI
Reaction: OFF2
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: Ocorreu um timeout.
Remedy: - Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Atualizar a versão de Firmware.
- Contatar a Hotline.

237804 <location>HF Damping Module: CRC

Message value: %1
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI
Reaction: OFF2 (OFF1, OFF3)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: Ocorreu um erro CRC para o HF Damping Module.
Remedy: - realize um POWER ON (desligar/ligar) para todos os componentes.
- atualize o firmware para a última versão.
- contate a linha direta.
Nota:
HF Damping Module

237805 <location>HF Damping Module: Soma de verificação EEPROM incorreta

Message value: %1
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI
Reaction: OFF2
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: Dados internos de parâmetro estão corrompidos.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
01: Acesso EEPROM com erro.
02: Número de blocos no EEPROM muito alto.
Remedy: Substitua o módulo.
Nota:
HF Damping Module

237820 <location>HF Damping Module: Telegrama com erro

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit para a unidade de potência.
Causas da falha:
1 (= 01 hex):
Erro de checksum (Erro de CRC).
2 (= 02 hex):
O telegramaaa é menor do que o especificado em byte de extensão ou na lista de recepção.
3 (= 03 hex):
O telegramaaa é maior do que especificado em byte de extensão ou na lista de recepção.
4 (= 04 hex):
O comprimento do telegramaaa de recepção não corresponde com a lista de recepção.
5 (= 05 hex):
O tipo de telegramaaa de recepção não corresponde com a lista de recepção.
6 (= 06 hex):
O endereço do componente no telegramaaa e na lista de recepção não correspondem.
7 (= 07 hex):
É esperado um telegramaaa SYNC - mas o telegramaaa recebido não é um telegramaaa SYNC.
8 (= 08 hex):
Nenhum telegramaaa SYNC é esperado - mas o telegramaaa recebido é único
9 (= 09 hex):
O bit de erro no telegramaaa de recepção está habilitado.
16 (= 10 hex):
O telegramaaa de recepção está muito antecipado.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro
Remedy: - Execute POWER ON (desligar/ligar).
- verifique se a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos estão de acordo com a EMC.
- verifique a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
Nota:
HF Damping Module
See also: p9916

237835 <location>HF Damping Module: Erro na transmissão cíclica de dados

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Há um erro de comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o HF Damping Module. Os nós não enviam ou recebem de modo sincronizado.
Causas da falha:
33 (= 21 hex):
O telegramaaa cíclico não foi recebido.
34 (= 22 hex):
Intervalo na lista de recepção de telegramaaas.
64 (= 40 hex):
Intervalo na lista de envio de telegramaaa.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: - execute POWER ON.
- substitua o componente envolvido.
Nota:
HF Damping Module
See also: p9916

237836 <location>HF Damping Module: Erro de envio de dados DRIVE-CLiQ

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Há um erro de comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o HF Damping Module. O envio de dados não foi possível.
Causas da falha:
65 (= 41 hex):
O tipo de telegramaaa não corresponde com a lista de envio.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: Realize o POWER ON.
Nota:
HF Damping Module

237837 <location>HF Damping Module: Componente danificado

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Falha encontrada no componente DRIVE-CLiQ envolvido. Falha de hardware não pode ser excluída.
Causa de falhas:
32 (= 20 hex):
Erro no cabeçalho do telegramaaa.
35 (= 23 hex):
Erro de recebimento. A memória de buffer do telegramaaa contém um erro.
66 (=42 hex):
Erro de envio: A memória do buffer de telegramaaa contém um erro.
67 (=43 hex):
Erro de envio: A memória de buffer de telegramaaa contém um erro.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: - verifique a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
- verifique se a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos estão de acordo com a EMC.
- se necessário, utilize outro soquete DRIVE-CLiQ (p9904).
- substitua o componente envolvido.
Nota:
HF Damping Module

237840 <location>HF Damping Module DRIVE-CLiQ: erro abaixo do limiar de sinalização

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Ocorreu um erro DRIVE-CLiQ abaixo do limiar de sinalização.
Causa da falha:
1 (= 01 hex):
Erro de checksum (erro de CRC).
2 (= 02 hex):
O telegrama é mais curto que o especificado no byte de comprimento ou na lista de recebimento.
3 (= 03 hex):
O telegrama é mais extenso do que o especificado no byte de comprimento ou na lista de recebimento.
4 (= 04 hex):
O comprimento do telegrama de recebimento não é compatível com a lista de recebimento.
5 (= 05 hex):
O tipo do telegrama de recebimento não é compatível com a lista de recebimento.
6 (= 06 hex):
O endereço do componente no telegrama e na lista de recebimento não batem.
7 (= 07 hex):
Um telegrama SYNC é esperado - mas o telegrama tecebido não é um telegrama SYNC.
8 (= 08 hex):
Nenhum telegrama SYNC é esperado - mas o telegrama recebido é SYNC.
9 (= 09 hex):
O bit de erro no telegrama de recebimento é ligado.
10 (= 0A hex):
O bit de sinal de conexão no telegrama de recebimento não está ligado.
11 (= 0B hex):
Erro de sincronização durante a transferência cíclica de dados.
16 (= 10 hex):
O telegrama de recebimento está adiantado.
32 (= 20 hex):
Erro no cabeçalho do telegrama.
33 (= 21 hex):
O telegrama cíclico não foi recebido.
34 (= 22 hex):
Estouro de tempo na lista de recebimento de telegramas.
35 (= 23 hex):
Erro de recebimento: A memória do buffer do telegrama contém um erro.
64 (= 40 hex):
Estouro de tempo na lista de envio de telegramas.
65 (= 41 hex):
Tipo de telegrama não é compatível com a lista de envio.
66 (= 42 hex):
Erro de envio: A memória do buffer de telegrama contém um erro.
67 (= 43 hex):
Erro de envio: A memória do buffer de telegrama contém um erro.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas conforme segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa do erro

Remedy: - verifique o projeto de gabinete elétrico e o roteamento de cabo para a conformidade EMC
- verifique a fiação DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
See also: p9916

237845 <location>HF Damping Module: Erro na transmissão cíclica de dados

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI

Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: Há um erro de comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o HF Damping Module.
Causas da falha:
11 (= 0B hex):
Erro de sincronização durante a transferência cíclica de dados alternados.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro
Remedy: Realize o POWER ON.
Nota:
HF Damping Module
See also: p9916

237850 <location>HF Damping Module: Erro interno de software

Message value: %1
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI
Reaction: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Acknowledge: POWER ON
Cause: Ocorreu um erro interno de software no HF Damping Module.
Falha (r0949, representação decimall):
Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.
Remedy: - Substitua o HF Damping Module.
- Se necessário, atualize o firmware no HF Damping Module.
- Contate a linha direta.
Nota:
HF Damping Module

237851 <location>HF Damping Module (CU): Falta sinal de vida

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: Ocorreu um erro de comunicação DRIVE-CLiQ do HF Damping Module à Control Unit.
O componente DRIVE-CLiQ não enviou o sinal de conexão ao Control Unit.
Causas da falha:
10 (= 0A hex):
O bit de sinal de conexão no telegramaaa de recebimento não é ajustado.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro
Remedy: Atualize o firmware do componente envolvido.
Nota:
HF Damping Module

237860 <location>HF Damping Module (CU): Telegrama com erro

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Ocorreu um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu do HF Damping Module à Control Unit.
Causas da falha:
1 (= 01 hex):
Erro de checksum (Erro de CRC).
2 (= 02 hex):
O telegramaaa é menor do que o especificado em byte de extensão ou na lista de recepção.
3 (= 03 hex):
O telegramaaa é maior do que especificado em byte de extensão ou na lista de recepção.
4 (= 04 hex):
O comprimento do telegramaaa de recepção não corresponde com a lista de recepção.
5 (= 05 hex):
O tipo de telegramaaa de recepção não corresponde com a lista de recepção.
6 (= 06 hex):
O endereço da unidade de potência no telegramaaa e na lista de recepção não correspondem.
9 (= 09 hex):
Um bit com erro no telegramaaa de recebimento é ajustado.
16 (= 10 hex):
O telegramaaa de recebimento está muito adiantado.
17 (= 11 hex):
O erro CRC e o telegramaaa de recepção está muito adiantado.
18 (= 12 hex):
O telegramaaa é mais curto do que o especificado no byte de extensão ou na lista de recepção e o telegramaaa de recebimento está muito adiantado.
19 (= 13 hex):
O telegramaaa é mais longo do que o especificado no byte de extensão ou na lista de recepção e o telegramaaa de recebimento está muito adiantado.
20 (= 14 hex):
O comprimento do telegramaaa de recebimento não corresponde com a lista de recepção e o telegramaaa de recebimento está muito adiantado.
21 (= 15 hex):
O tipo de telegramaaa de recebimento não corresponde com a lista de recepção e o telegramaaa de recebimento está muito adiantado.
22 (= 16 hex):
O endereço da unidade de potência no telegramaaa e na lista de recepção não corresponde e o telegramaaa de recebimento está muito adiantado.
25 (= 19 hex):
O bit de erro no telegramaaa de recebimento é ajustado e o telegramaaa de recebimento está muito adiantado.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: - Execute POWER ON (desligar/ligar).
- verifique se a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos estão de acordo com a EMC.
- verifique a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
Nota:
HF Damping Module

237875 <location>HF Damping Module (CU): Falha no fornecimento de tensão

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI
Reaction: OFF1 (OFF2)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Falha em uma comunicação DRIVE-CLiQ no componente DRIVE-CLiQ envolvido aos sinais da Control Unit que fornece tensão.
Causa de falha:
9 (= 09 hex):
A tensão da alimentação de energia para o componentes falhou.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: - realize um POWER ON (desligar/ligar).
- verifique a fiação de tensão de alimentação de energia para o componente DRIVE-CLiQ (cabo rompidos, contatos, ...).
- verifique o dimensionamento de alimentação de energia para o componente DRIVE-CLiQ.

237885 <location>HF Damping Module (CU): A transmissão cíclica de dados apresenta uma falha

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Erro de comunicação DRIVE-CLiQ do módulo de amortecimento à Control Unit.
Os nós não enviam ou recebem de modo sincronizado.
Causas da falha:
26 (= 1A hex):
Bit de sinal de conexão no telegramaaa de recepção não enviado e o telegramaaa de recepção está muito adiantado.
33 (= 21 hex):
O telegramaaa cíclico não foi recebido.
34 (= 22 hex):
Intervalo na lista de recepção de telegramaaas.
64 (= 40 hex):
Intervalo na lista de envio de telegramaaa.
98 (=62 hex):
Erro na transição para a operação cíclica.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: - verifique a tensão fornecida do componente envolvido.
- execute o POWER ON.
- substitua o componente envolvido.
Nota:
HF Damping Module

237886 <location>HF Damping Module (CU): Erro ao enviar dados DRIVE-CLiQ

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu do HF Damping Module à Control Unit.
O envio de dados não foi possível.
Causas da falha:
65 (= 41 hex):
O tipo de telegramaaa não corresponde com a lista de envio.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: Realize o POWER ON.
Nota:
HF Damping Module

237887 <location>HF Damping Module (CU): Componente danificado

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Encontrada falha no componente DRIVE-CLiQ (HF Damping Module) envolvida. Defeito no hardware não pode ser excluído.
Causa de falha:
32 (= 20 hex):
Erro no cabeçalho do telegramaaa.
35 (= 23 hex):
Erro recebido: O telegramaaa da memória de buffer contém um erro.
66 (= 42 hex):
Erro enviado: O telegramaaa da memória de buffer contém um erro.
67 (= 43 hex):
Erro enviado: O telegramaaa da memória de buffer contém um erro.
96 (= 60 hex):
Atraso na resposta recebida durante tempo de execução de medição.
97 (= 61 hex):
Tempo para trocar as características de dados muito grande.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: - verifique a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
- verifique se a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos estão de acordo com a EMC.
- se necessário, utilize outro soquete DRIVE-CLiQ (p9904).
- substitua o componente envolvido.
Nota:
HF Damping Module

237895 <location>HF Damping Module (CU): Transmissão de dados cíclica alternada danificada

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI

Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Ocorreu um erro de comunicação DRIVE-CLiQ do HF Damping Module à Control Unit.
Causas da falha:
11 (= 0B hex):
Erro de sincronização durante a transferência cíclica de dados alternados.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro
Remedy: Realize o POWER ON.
Nota:
HF Damping Module
See also: p9915

237896 <location>HF Damping Module (CU): Propriedades de componente inconsistentes

Message value: Número do componente: %1
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: As propriedades do componente DRIVE-CLiQ (HF Damping Module) indicado pelo valor de falha alteraram-se de forma incompatível com relação às propriedades quando iniciado. Por exemplo, uma causa pode ser a substituição de um cabo DRIVE-CLiQ ou de um componente DRIVE-CLiQ.
Falha (r0949, representação decimall):
Número do componente.
Remedy: - execute POWER ON.
- Para uma substituição, utilize os mesmos tipos de componentes e versões de Firmware, se possível.
- Ao substituir um cabo, utilize somente cabos com o mesmo comprimento dos cabos originais ou o mais próximo possível (verifique a conformidade com o comprimento máximo dos cabos).
Nota:
HF Damping Module

237899 <location>HF Damping Module: Falha desconhecida

Message value: Nova mensagem: %1
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI
Reaction: NENHUM (IASC/FREIODC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Cause: Ocorreu um erro no HF Damping Module que não pode ser interpretado pelo firmware da Control Unit.
Isso pode ocorrer quando o firmware deste componente for mais recente do que o firmware da Control Unit.
Falha (r0949, representação decimall):
Número da falha.
Nota:
Se necessário, o significado desta nova falha pode ser consultado em uma descrição mais recente da Control Unit.
Remedy: - substitua o firmware do HF Damping Module por um de versão mais antiga (r0168).
- atualize o firmware da Control Unit (r0018).
Nota:
HF Damping Module

237903 <location>HF Damping Module: Ocorreu um erro de I2C-Bus

Message value: %1
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI
Reaction: NENHUM (IASC/FREIODC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Erro na comunicação com uma EEPROM ou conversor A/D.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
80000000 hex:
Erro no software interno.
00000001 hex ... 0000FFFF hex:
Falha do módulo.
Remedy: Para o valor de falha = 80000000 hex:
- atualize a versão antiga do firmware.
Para o valor de falha = 00000001 hex ... 0000FFFF hex:
- substitua o módulo.
Nota:
HF Damping Module

237950 <location>HF Damping Module: Erro interno de software

Message value: %1
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI
Reaction: OFF2
Acknowledge: POWER ON
Cause: Ocorreu um erro de software interno.
Falha (r0949, representação decimall):
Informações sobre a fonte de falha.
Somente com o diagnóstico de falhas interno da Siemens.
Remedy: - Se necessário, atualize o firmware no HF Damping Module para a última versão.
- contate uma linha direta.
Nota:
HF Damping Module

237999 <location>HF Damping Module: Alarme desconhecido

Message value: Nova mensagem: %1
Drive object: SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Ocorreu um aviso/alarme no HF Damping Module que não pode ser interpretado pelo firmware da Control Unit.
Isso pode ocorrer quando o firmware deste componente for mais recente do que o firmware da Control Unit.
Alarme (r2124, representação decimall):
Número de alarme.
Nota:
Se necessário, o significado desta nova falha pode ser consultado em uma descrição mais recente da Control Unit.
Remedy: - substitua o firmware do HF Damping Module por um de versão mais antiga (r0168).
- atualize o firmware da Control Unit (r0018).
Nota:
HF Damping Module

240000 <location>Falha na conexão DRIVE-CLiQ X100

Message value: %1
Drive object: All objects
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Ocorreu um alarme no drive object no soquete do DRIVE-CLiQ X100.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Primeira falha ocorrida neste drive object.
Remedy: Avaliar o buffer de falhas do objeto indicado no valor de falha.

240001 <location>Falha na conexão DRIVE-CLiQ X101

Message value: %1
Drive object: All objects
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: Ocorreu um alarme no drive object no soquete do DRIVE-CLiQ X101.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Primeira falha ocorrida neste drive object.
Remedy: Avaliar o buffer de falhas do objeto indicado no valor de falha.

240002 <location>Falha na conexão DRIVE-CLiQ X102

Message value: %1
Drive object: All objects
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: Ocorreu um alarme no drive object no soquete do DRIVE-CLiQ X102.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Primeira falha ocorrida neste drive object.
Remedy: Avaliar o buffer de falhas do objeto indicado no valor de falha.

240003 <location>Falha na conexão DRIVE-CLiQ X103

Message value: %1
Drive object: All objects
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: Ocorreu um alarme no drive object no soquete do DRIVE-CLiQ X103.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Primeira falha ocorrida neste drive object.
Remedy: Avaliar o buffer de falhas do objeto indicado no valor de falha.

240004 <location>Falha na conexão DRIVE-CLiQ X104

Message value: %1
Drive object: All objects
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: Ocorreu um alarme no drive object no soquete do DRIVE-CLiQ X104.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Primeira falha ocorrida neste drive object.
Remedy: Avaliar o buffer de falhas do objeto indicado no valor de falha.

240005 <location>Falha na conexão DRIVE-CLiQ X105

Message value: %1
Drive object: All objects
Reaction: NENHUM

Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: Ocorreu um alarme no drive object no soquete do DRIVE-CLiQ X105.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Primeira falha ocorrida neste drive object.
Remedy: Avaliar o buffer de falhas do objeto indicado no valor de falha.

240100 <location>Alarme na conexão DRIVE-CLiQ X100

Message value: %1
Drive object: All objects
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Ocorreu um alarme no drive object no soquete do DRIVE-CLiQ X100.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Primeiro alarme ocorrido neste drive object.
Remedy: Avaliar o buffer de alarmes do objeto indicado.

240101 <location>Alarme na conexão DRIVE-CLiQ X101

Message value: %1
Drive object: All objects
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Ocorreu um alarme no drive object no soquete do DRIVE-CLiQ X101.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Primeiro alarme ocorrido neste drive object.
Remedy: Avaliar o buffer de alarmes do objeto indicado.

240102 <location>Alarme na conexão DRIVE-CLiQ X102

Message value: %1
Drive object: All objects
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Ocorreu um alarme no drive object no soquete do DRIVE-CLiQ X102.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Primeiro alarme ocorrido neste drive object.
Remedy: Avaliar o buffer de alarmes do objeto indicado.

240103 <location>Alarme na conexão DRIVE-CLiQ X103

Message value: %1
Drive object: All objects
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Ocorreu um alarme no drive object no soquete do DRIVE-CLiQ X103.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Primeiro alarme ocorrido neste drive object.
Remedy: Avaliar o buffer de alarmes do objeto indicado.

240104 <location>Alarme na conexão DRIVE-CLiQ X104

Message value: %1
Drive object: All objects

Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Ocorreu um alarme no drive object no soquete do DRIVE-CLiQ X104.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Primeiro alarme ocorrido neste drive object.
Remedy: Avaliar o buffer de alarmes do objeto indicado.

240105 <location>Alarme na conexão DRIVE-CLiQ X105

Message value: %1
Drive object: All objects
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Ocorreu um alarme no drive object no soquete do DRIVE-CLiQ X105.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Primeiro alarme ocorrido neste drive object.
Remedy: Avaliar o buffer de alarmes do objeto indicado.

240799 <location>CX32: Fim de transferência da configuração, execedeu o tempo

Message value: -
Drive object: All objects
Reaction: NENHUM
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: O momento final de transferência configurado para a transmissão dos valores atuais cíclicos foi excedido.
Remedy: - Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Contatar a Hotline.

240801 <location>CX32 DRIVE-CLiQ: Falta sinal de vida

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Drive object: All objects
Reaction: OFF2
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit para a extensão do controlador envolvido.
Causas da falha:
10 (= 0A hex):
O bit de sinal de conexão no telegramaaa de recebimento não é ajustado.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro
Remedy: - execute o POWER ON (desligar/ligar).
- substitua o componente envolvido.
See also: p9916

240820 <location>CX32 DRIVE-CLiQ: Telegrama com erro

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Drive object: All objects
Reaction: OFF2
Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit para a extensão de controlador envolvido.
Causas da falha:
1 (= 01 hex):
Erro de checksum (Erro de CRC).
2 (= 02 hex):
O telegramaaa é menor do que o especificado em byte de extensão ou na lista de recepção.
3 (= 03 hex):
O telegramaaa é maior do que especificado em byte de extensão ou na lista de recepção.
4 (= 04 hex):
O comprimento do telegramaaa de recepção não corresponde com a lista de recepção.
5 (= 05 hex):
O tipo de telegramaaa de recepção não corresponde com a lista de recepção.
6 (= 06 hex):
O endereço do componente no telegramaaa e na lista de recepção não correspondem.
7 (= 07 hex):
É esperado um telegramaaa SYNC - mas o telegramaaa recebido não é um telegramaaa SYNC.
8 (= 08 hex):
Nenhum telegramaaa SYNC é esperado - mas o telegramaaa recebido é único
9 (= 09 hex):
O bit de erro no telegramaaa de recepção está habilitado.
16 (= 10 hex):
O telegramaaa de recepção está muito antecipado.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: - execute POWER ON (ligar/desligar).
- verifique a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMC.
- verifique a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
See also: p9916

240825 <location>CX32 DRIVE-CLiQ: Falha de tensão de fornecimento

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: All objects

Reaction: OFF1 (OFF2)

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Falha na comunicação DRIVE-CLiQ do componente DRIVE-CLiQ envolvido aos sinais de Control Unit que fornece alimentação.
Causas da falha:
9 (= 09 hex):
Falha na tensão de fornecimento de energia para os componentes.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: - realize um POWER ON (desligar/ligar).
- verifique a fiação de tensão de alimentação do componente DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
- verifique a dimensão da alimentação de tensão do componente DRIVE-CLiQ.

240835 <location>CX32 DRIVE-CLiQ: Transmissão cíclica de dados com falha

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: All objects

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit para a extensão de controlador envolvido. Os nós não enviam ou recebem de modo sincronizado.
Causas da falha:
33 (= 21 hex):
O telegramaaa cíclico não foi recebido.
34 (= 22 hex):
Intervalo na lista de recepção de telegramaaas.
64 (= 40 hex):
Intervalo na lista de envio de telegramaaa.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: - execute o POWER ON (desligar/ligar).
- substitua o componente envolvido.
See also: p9916

240836 <location>CX32 DRIVE-CLiQ: Erro de envio de dados DRIVE-CLiQ

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: All objects

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit para a extensão de controlador envolvido. O envio de dados não foi possível.
Causas da falha:
65 (= 41 hex):
O tipo de telegramaaa não corresponde com a lista de envio.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: Executar o POWER ON (desligar e ligar).

240837 <location>CX32 DRIVE-CLiQ: Componente danificado

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: All objects

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Falha encontrada no componente DRIVE-CLiQ envolvido. Falha de hardware não pode ser excluída.
Causa de falhas:
32 (= 20 hex):
Erro no cabeçalho do telegramaaa.
35 (= 23 hex):
Erro de recebimento. A memória de buffer do telegramaaa contém um erro.
66 (=42 hex):
Erro de envio: A memória do buffer de telegramaaa contém um erro.
67 (=43 hex):
Erro de envio: A memória de buffer de telegramaaa contém um erro.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: - Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Se necessário, utilizar outro soquete DRIVE-CLiQ (p9904).
- Substituir o respectivo componente.

240845 <location>CX32 DRIVE-CLiQ: Transmissão cíclica de dados com falha

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Drive object: All objects
Reaction: OFF2
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit para a extensão de controlador envolvido.
Causas da falha:
11 (= 0B hex):
Erro de sincronização durante a transferência cíclica de dados alternados.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro
Remedy: Executar o POWER ON (desligar e ligar).
See also: p9916

240851 <location>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Faltando sinal-de-vida

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Drive object: All objects
Reaction: OFF2
Acknowledge: IMEDIATAMENTE
Cause: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da extensão de controlador envolvido à Control Unit.
O componente DRIVE-CLiQ não enviou o sinal de conexão ao Control Unit.
Causas da falha:
10 (= 0A hex):
O bit de sinal de conexão no telegramaaa de recebimento não é ajustado.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro
Remedy: Atualizar o Firmware do respectivo componente.

240860 <location>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Erro de telegrama

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Drive object: All objects
Reaction: OFF2
Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da extensão de controlador envolvido à Control Unit.
Causas da falha:
1 (= 01 hex):
Erro de checksum (Erro de CRC).
2 (= 02 hex):
O telegramaaa é menor do que o especificado em byte de extensão ou na lista de recepção.
3 (= 03 hex):
O telegramaaa é maior do que especificado em byte de extensão ou na lista de recepção.
4 (= 04 hex):
O comprimento do telegramaaa de recepção não corresponde com a lista de recepção.
5 (= 05 hex):
O tipo de telegramaaa de recepção não corresponde com a lista de recepção.
6 (= 06 hex):
O endereço da unidade de potência no telegramaaa e na lista de recepção não correspondem.
9 (= 09 hex):
Um bit com erro no telegramaaa de recebimento é ajustado.
16 (= 10 hex):
O telegramaaa de recebimento está muito adiantado.
17 (= 11 hex):
O erro CRC e o telegramaaa de recepção está muito adiantado.
18 (= 12 hex):
O telegramaaa é mais curto do que o especificado no byte de extensão ou na lista de recepção e o telegramaaa de recebimento está muito adiantado.
19 (= 13 hex):
O telegramaaa é mais longo do que o especificado no byte de extensão ou na lista de recepção e o telegramaaa de recebimento está muito adiantado.
20 (= 14 hex):
O comprimento do telegramaaa de recebimento não corresponde com a lista de recepção e o telegramaaa de recebimento está muito adiantado.
21 (= 15 hex):
O tipo de telegramaaa de recebimento não corresponde com a lista de recepção e o telegramaaa de recebimento está muito adiantado.
22 (= 16 hex):
O endereço da unidade de potência no telegramaaa e na lista de recepção não corresponde e o telegramaaa de recebimento está muito adiantado.
25 (= 19 hex):
O bit de erro no telegramaaa de recebimento é ajustado e o telegramaaa de recebimento está muito adiantado.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: - execute POWER ON (ligar/desligar).
- verifique a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMC.
- verifique a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
See also: p9915

240875 <location>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Falha na alimentação de tensão

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Drive object: All objects
Reaction: OFF1 (OFF2)
Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Falha na comunicação DRIVE-CLiQ do componente DRIVE-CLiQ envolvido aos sinais de Control Unit que fornece alimentação.
Causas da falha:
9 (= 09 hex):
Falha na tensão de fornecimento de energia para os componentes.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: - realize um POWER ON (desligar/ligar).
- verifique a fiação de tensão de alimentação do componente DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
- verifique a dimensão da alimentação de tensão do componente DRIVE-CLiQ.

240885 <location>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Dados cíclicos trasferem erro

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: All objects

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Ocorreu um erro de comunicação DRIVE-CLiQ da extensão do controlador envolvido à Control Unit.
Os nós não enviam nem recebem de modo sincronizado.
Causa da falha:
26 (= 1A hex):
Bit de sinal de conexão no telegramaaa de recebimento não enviado e o telegramaaa de recebimento está muito adiantado.
33 (= 21 hex):
O telegramaaa cíclico não foi recebido.
34 (= 22 hex):
Intervalo na lista de recepção de telegramaaa.
64 (= 40 hex):
Intervalo na lista de envio de telegramaaa.
98 (= 62 hex):
Erro na transição para a operação cíclica.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: - verifique a tensão de alimentação do componente envolvido.
- execute o POWER ON (desligar/ligar).
- substitua o componente envolvido.
See also: p9915

240886 <location>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Erro ao enviar dados DRIVE-CLiQ

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: All objects

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Ocorreu um erro de comunicação com DRIVE-CLiQ da extensão de controlador envolvido à Control Unit.
O envio de dados não foi possível.
Causa da falha:
65 (= 41 hex):
Tipo de telegramaaa não corresponde com a lista enviada.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa do erro

Remedy: Executar o POWER ON (desligar e ligar).

240887 <location>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Falha no componente

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: All objects

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Falha detectada no componente DRIVE-CLiQ envolvido. Defeito no hardware não pode ser excluído.
Causa de falha:
32 (= 20 hex):
Erro no cabeçalho do telegramaaa.
35 (= 23 hex):
Erro recebido: O telegramaaa da memória de buffer contém um erro.
66 (= 42 hex):
Erro enviado: O telegramaaa da memória de buffer contém um erro.
67 (= 43 hex):
Erro enviado: O telegramaaa da memória de buffer contém um erro.
96 (= 60 hex):
Atraso na resposta recebida durante tempo de execução de medição.
97 (= 61 hex):
Tempo para trocar as características de dados muito grande.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: - Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Se necessário, utilizar outro soquete DRIVE-CLiQ (p9904).
- Substituir o respectivo componente.

240895 <location>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Dados cíclicos trasferem erro

Message value: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Drive object: All objects

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da extensão de controlador à Control Unit.
Causas da falha:
11 (= 0B hex):
Erro de sincronização durante a transferência cíclica de dados alternados.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Remedy: Executar o POWER ON (desligar e ligar).
See also: p9915

249150 <location>Sistema de refrigeração: Falha ocorrida

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: O sistema de refrigeração menciona uma falha geral.

Remedy: - Verificar a fiação entre o sistema de refrigeração e o terminal de entrada (Terminal Module).
- Verificar o dispositivo de controle externo do sistema de refrigeração.
See also: p0266

249151 <location>Sistema de refrigeração: Condutividade excedeu o limite de falha

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: A condutividade da água de refrigeração excedeu o limite de falha (p0269[2]) configurado.
See also: p0261, p0262, p0266

Remedy: Verificar o dispositivo para desionização do fluido de refrigeração.

249152 <location>Sistema de refrigeração: Falta sinal de feedback do comando ON

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: Falta a resposta do comando ON do sistema de refrigeração.
- Após o comando ON a resposta não chegou durante o tempo de inicialização (p0260).
- A resposta falhou durante a operação.
See also: p0260, r0267

Remedy: - Verificar a fiação entre o sistema de refrigeração e o terminal de entrada (Terminal Module).
- Verificar o dispositivo de controle externo do sistema de refrigeração.

249153 <location>Sistema de refrigeração: Fluxo de fluido de refrigeração muito baixo

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: O sistema de refrigeração do inversor acusa um fluxo de fluido de refrigeração muito baixo.
- Após o comando ON a resposta não chegou durante o tempo de inicialização (p0260).
- A resposta demorou além do timeout permitido (p0263) durante a operação.
See also: p0260, p0263, r0267

Remedy: - Verificar a fiação entre o sistema de refrigeração e o terminal de entrada (Terminal Module).
- Verificar o dispositivo de controle externo do sistema de refrigeração.

249154 <location>Sistema de refrigeração: Ocorreu vazamento de fluido

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: A função de monitoração de vazamento de líquido respondeu.
Precaução:
Caso esta falha seja re-parametrizada como um alarme, deve-se assegurar que utilizando outra função de monitoração o acionamento seja desligado caso a água de refrigeração seja perdida.
See also: r0267

Remedy: - Verificar o sistema de refrigeração quando a vazamentos no circuito de refrigeração.
- Verificar a fiação do terminal de entrada (Terminal Module) para a monitoração do fluido de vazamento.

249155 <location>Sistema de refrigeração: Versão de Firmware do Power Stack Adapter muito antiga

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: POWER ON

Cause: A versão de Firmware no Power Stack Adapter (PSA) é muito antiga e não dá suporte para nenhuma refrigeração a fluido.

Remedy: Atualize o firmware. Confira dados de EEPROM.

249156 <location>Sistema de refrigeração: A temperatura do fluido de refrigeração excedeu o limite de falha

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: OFF2

Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: A temperatura na entrada do fluido de arrefecimento excedeu o limiar de alarme especificado.
Nota:
O valor para o limiar de falha depende do módulo de potência (dados na descrição de hardware, por exemplo, 52 ... 55°C).

Remedy: Verificar o sistema de refrigeração e as condições locais.

249170 <location>Sistema de refrigeração: Apareceu um alarme

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O sistema de refrigeração menciona um alarme geral.

Remedy: - Verificar a fiação entre o sistema de refrigeração e o terminal de entrada (Terminal Module).
- Verificar o dispositivo de controle externo do sistema de refrigeração.

249171 <location>Sistema de refrigeração: Condutividade excedeu o limite de alarme

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A condutividade do fluido de refrigeração excedeu o limite de alarme (p0269[1]) configurado.
Nota:
O limite não pode ser configurado mais alto do que o limite de falha indicado na descrição do dispositivo.

Remedy: Verificar o dispositivo para desionização do fluido de refrigeração.

249171 <location>Sistema de refrigeração: Condutividade excedeu o limite de alarme

Message value: -
Drive object: VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: O monitoramento da condutividade do líquido refrigerante foi ativado (r0267.7, do p0266[7]).
See also: p0261, p0262, p0266, r0267
Remedy: Verificar o dispositivo para desionização do fluido de refrigeração.

249172 <location>Sistema de refrigeração: Valor atual de condutividade inválido

Message value: -
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Durante a monitoração de condutividade da água de refrigeração apareceu uma falha na fiação ou no sensor.
Remedy: - Verificar a fiação do sistema de refrigeração até o Power Stack Adapter (PSA).
- Verificar o funcionamento do sensor de medição de condutividade.

249173 <location>Sistema de refrigeração: A temperatura do fluido de refrigeração excedeu o limite de advertência

Message value: -
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: A temperatura na entrada do fluido de arrefecimento excedeu o limiar de Pré-alarme especificado.
Nota:
O valor para o limiar de falha depende do módulo de potência (dados na descrição de hardware, por exemplo, 42 ... 50°C).
Remedy: Verificar o sistema de refrigeração e as condições locais.

249200 <location>Excitação Sinal coletivo Falha

Message value: %1
Drive object: VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: OFF2
Acknowledge: IMEDIATAMENTE

Cause: O controle de sequência da excitação indica uma falha.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Bit 0:
Em estado desligado ou ao ser desativada a excitação, a mensagem "Excitação pronta para ativar Resposta" não foi recebida dentro do tempo de monitoramento.
Bit 1:
Após um comando ON a mensagem "Excitação pronta para operar Resposta" não foi recebida dentro do tempo de monitoramento.
Bit 2:
Após uma habilitação de pulsos a mensagem "Excitação em operação Resposta" não foi recebida dentro do tempo de monitoramento.
Bit 3:
A mensagem "Excitação Sinal coletivo Falha" está pendente.
Bit 4:
O comando ligar para a excitação foi cancelado, apesar da habilitação de pulsos (r0899.11) ainda estar presente ou o valor real de corrente de excitação ainda não ter violado um valor mínimo.

Nota: A mensagem também pode vir do p6500[59].

Remedy: - Verificar a excitação.
- Verificar comandos, respostas e interconexões BICO.
- Sobre o bit 4: Aumentar o tempo de retardo de desligamento p1647

249201 <location>Excitação Sinal coletivo Alarme

Message value: -
Drive object: VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: A mensagem "Excitação Sinal coletivo Falha" está pendente.

Nota: A mensagem pode vir do p6500[58].

Remedy: Verificar o dispositivo de excitação.

249204 <location>Excitação Alarme de desligamento

Message value: -
Drive object: VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM
Cause: Ao desligar a excitação, após expirar o tempo de retardo p1647, a corrente de excitação ainda não caiu para zero.
Remedy: Prolongar o tempo de retardo de desligamento no p1647. O alarme é resetado se o p1647 for adaptado.
See also: p1647

249920 <location>Disjuntor acionado no circuito elétrico principal

Message value: -
Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI
Reaction: SEM
Acknowledge: SEM

Cause: O disjuntor foi acionado no circuito elétrico principal da alimentação elétrica.
Nota:
Esta mensagem é disparada através da fonte de sinais da entrada de binector BI: p6577[1].
See also: p6577

Remedy: Verificar o circuito elétrico principal.

249921 <location>Disjuntor acionado no circuito elétrico principal redundante

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O disjuntor no circuito principal para alimentação redundante de energia foi acionado.
Nota:
Esta mensagem é disparada através da fonte de sinais da entrada de binector BI: p6577[2].
See also: p6577

Remedy: Verificar o circuito elétrico principal redundante.

249922 <location>O disjuntor do circuito de energia de 24 V foi acionado

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Um disjuntor no circuito de energia de 24 V foi acionado.
Nota:
Esta mensagem é disparada através da fonte de sinais da entrada de binector BI: p6577[3].
See also: p6577

Remedy: Verificar o circuito de energia de 24 V.

249923 <location>O disjuntor para a barra de terminais no circuito de energia de 24 V foi acionado

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Um disjuntor para a barra de terminais no circuito de energia de 24 V foi acionado.
Nota:
Esta mensagem é disparada através da fonte de sinais da entrada de binector BI: p6577[6].
See also: p6577

Remedy: Verificar a barra de terminais para o circuito de energia de 24 V.

249924 <location>O disjuntor do circuito de energia da alimentação do módulo de potência foi acionado

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Um disjuntor no circuito de energia da alimentação do módulo de potência foi acionado.
Nota:
Esta mensagem é disparada através da fonte de sinais da entrada de binector BI: p6577[9].
See also: p6577

Remedy: Verificar o circuito de energia da alimentação do módulo de potência.

249926 <location>Disjuntor da tensão de sincronização acionado

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Um disjuntor da tensão de sincronização foi acionado.
Nota:
Esta mensagem é disparada através da fonte de sinais da entrada de binector BI: p6577[13].
See also: p6577

Remedy: Verificar a tensão de sincronização.

249927 <location>Disjuntor acionado do circuito do ventilador auxiliar

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O disjuntor no circuito de energia do ventilador auxiliar foi acionado.
Nota:
Esta mensagem é disparada através da fonte de sinais da entrada de binector BI: p6577[14].
See also: p6577

Remedy: Verificar o ventilador auxiliar.

249933 <location>O disjuntor do circuito de energia de 230 V para excitação foi acionado

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O disjuntor no circuito de energia de AC 230 V do sistema de excitação foi acionado.
Nota:
Esta mensagem é disparada através da fonte de sinais da entrada de binector BI: p6577[17].
See also: p6577

Remedy: Verificar o circuito de energia de AC 230 V do sistema de excitação.

249934 <location>O disjuntor do circuito de energia de 230 V da saída do sistema de refrigeração foi acionado

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O disjuntor no circuito de energia de AC 230 V da saída do sistema de refrigeração foi acionado.
Nota:
Esta mensagem é disparada através da fonte de sinais da entrada de binector BI: p6577[18].
See also: p6577

Remedy: Verificar o circuito de energia de AC 230 V da saída do sistema de refrigeração.

249935 <location>Disjuntor acionado do circuito de energia de 24 V dos solenóides de porta no módulo de potência

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O disjuntor no circuito de energia de 24 V dos solenóides de porta no módulo de potência foi acionado.
Nota:
Esta mensagem é disparada através da fonte de sinais da entrada de binector p6577[19].
See also: p6577

Remedy: Verificar o circuito de energia de 24 V dos solenóides de porta no módulo de potência.

249936 <location>O disjuntor do circuito de energia de 230 V para rede de iluminação e tomadas foi acionado

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: O disjuntor no circuito de energia de AC 230 V para rede de iluminação e tomadas foi acionado.
Nota:
Esta mensagem é disparada através da fonte de sinais da entrada de binector p6577[20].
See also: p6577

Remedy: Verificar o circuito de energia de AC 230 V para rede de iluminação e tomadas.

249937 <location>A UPS não está pronta

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A UPS não está pronta.
Nota:
Esta mensagem é disparada através da fonte de sinais da entrada de binector BI: p6577[25].
UPS: Fonte de energia ininterrupta (no-break)
See also: p6577

Remedy: Verificar a UPS.

249938 <location>USV, modo de operação por bateria

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A UPS está em modo de operação por bateria.
Nota:
Esta mensagem é disparada através da fonte de sinais da entrada de binector BI: p6577[26].
UPS: Fonte de energia ininterrupta
See also: p6577

Remedy: Verificar a alimentação de energia do armário elétrico.

249939 <location>Bateria de USV descarregada

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_I_840, CU_LINK, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: A bateria da UPS está descarregada.
Nota:
Esta mensagem é disparada através da fonte de sinais da entrada de binector BI: p6577[27].
UPS: Fonte de energia ininterrupta
See also: p6577

Remedy: Verificar a bateria da USV.

249998 <location>Ocorreu um evento de disparo no Recorder

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Ocorreu um evento de disparo para o Recorder. Em seguida, os dados serão gravados com a indicação do número do evento no cartão de memória.
Valor de alarme (r2124, interpretar como decimal):
Número de evento.

Remedy: Nada necessário.
Esta mensagem some automaticamente.

250001 <location>PN/COMM BOARD: Erro de configuração

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: CBE20:
Um controlador de rede PROFINET tenta estabelecer uma conexão utilizando um telegramaaa configurado incorretamente. A função "Dispositivo de Compartilhamento" foi ativada (p8829 = 2).
Alarme (r2124, representação decimall):
10: A CPU envia o telegramaaa PROFIsafe.
11: F CPU envia o telegramaaa PZD.
12: F CPU sem a A CPU.
13: F CPU com mais PROFIsafe subslots que ativa com p9601.3.
14: F CPU com menos PROFIsafe subslots que ativa com p9601.3.
15: O telegramaaa PROFIsafe do F-CPU não corresponde com o ajuste em p60022.
See also: p8829, p9601

Remedy: CBE20:
Verificar a configuração do controlador PROFINET, bem como os ajustes p8829 e p9601.3.

250002 <location>COMM BOARD: Alarme 2

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: CBE20 SINAMICS Link:
Uma palavra específica do telegrama (envio) está sendo usada duas vezes.
Valor de alarme (r2124, interpretar como decimal):
Palabra do telegrama utilizada em duplicidade.
See also: p8871

Remedy: CBE20 SINAMICS Link:
Corrijir a atribuição dos parâmetros.
See also: p8871

250003 <location>COMM BOARD: Alarme 3

Message value: Info. 1: %1, info. 2: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: CBE20 SINAMICS Link:
Uma palavra específica do telegrama (receptor) está sendo usada duas vezes.
Valor do alarme (r2124, interpretar como hexadecimal):
yyyyxxxx hex: yyyy = info. 1, xxxx = info. 2
Info. 1 (decimal) = Endereço do transmissor
Info. 2 (decimal) = Palavra do telegrama
See also: p8870, p8872

Remedy: CBE20 SINAMICS Link:
Corrijir a atribuição dos parâmetros.

250004 <location>COMM BOARD: Alarme 4

Message value: Info. 1: %1, info. 2: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: CBE20 SINAMICS Link:

- palavra do telegrama (receção) e endereço do remente inconsistentes. Os dois valores tem de ser iguais a zero ou diferentes de zero.

- número do drive object p8872 > 16 com p8811 = 16.

Valor do alarme (r2124, interpretar como hexadecimal):

yyyyxxxx hex: yyyy = info. 1, xxxx = info. 2

Info. 1 (decimal) = Número drive object em p8870, p8872

Info. 2 (decimal) = Índice de p8870, p8872

See also: p8870, p8872

Remedy: No caso do CBE20 SINAMICS Link:

Corrigir a atribuição de parâmetros.

250005 <location>COMM BOARD: Alarme 5

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: CBE20 SINAMICS Link:

Transmisso não encontrado no SINAMICS Link.

Valor do alarme (r2124, interpretar como decimal):

Endereço do transmissor que não pode ser localizado.

See also: p8872

Remedy: CBE20 SINAMICS Link:

Verifique a conexão ao transmissor.

250006 <location>COMM BOARD: Alarme 6

Message value: Info. 1: %1, info. 2: %2

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: Link CBE20 SINAMICS:

A atribuição de parâmetros indica que o transmissor e o receptor são um e o mesmo. Isso não é permitido.

Valor do alarme (r2124, interpretar como hexadecimal):

yyyyxxxx hex: yyyy = info. 1, xxxx = info. 2

Info. 1 (decimal) = Número do drive object em p8872

Info. 2 (decimal) = Índice em p8872

See also: p8836, p8872

Remedy: No caso de CBE20 SINAMICS Link:

Corrigir o parâmetro de atribuição. Todo p8872[índice] deve ser ajustado para um valor diferente de p8836.

250010 <location>PN/COMM BOARD: Name of Station inválido

Message value: %1

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: CBE20:

PROFINET Nome da Estação é inválido.

Remedy: CBE20:

Corrija o nome da estação (p8940) e ative (p8945 = 2).

See also: p8940

250020 <location>PN/COMM BOARD: Falta o segundo Controller

Message value: -

Drive object: A_INF, A_INF_840, B_INF, B_INF_840, CU_LINK, CU_S120_DP, CU_S120_PN, ENC, ENC_840, HLA, HLA_840, HUB, R_INF, S_INF, S_INF_840, SERVO, SERVO_840, SERVO_ATI, TB30, TM120, TM15, TM150, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR, VETOR_ATI

Reaction: SEM

Acknowledge: SEM

Cause: CBE20:

A função PROFINET "Shared Device" foi ativada (p8829 = 2). Entretanto, somente a conexão para o controlador PROFINET está presente.

See also: p8829

Remedy: CBE20:

Verifique a configuração do controlador PROFINET, assim como o ajuste p8829.

300402 Erro de sistema no link do acionamento. Códigos de erro %1, %2

Parameters: %1 = Código de erro 1
%2 = Código de erro 2

Explanation: Ocorreu um erro interno do software ou condição de erro série, que poderia ser retificado resetando o hardware.

Reaction: NC não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Remedy: Solicite o suporte (Support Request) indicando o texto do erro no seguinte endereço: http://www.siemens.com/automation/support-request

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

300406 Problema durante comunicação acíclica para o endereço básico %1, informação adicional %2, %3, %4

Explanation: Apenas para PROFIdrive:
Durante a comunicação não cíclica ocorreu um problema com o endereço lógico básico. As informações adicionais identificam o local do problema. Caso o endereço lógico de inicialização for 0, apenas informações adicionais são relevantes.

Reaction: Visualização de alarme.
Visualização de advertência.

Remedy: Favor entrar em contato com a Assistência Técnica autorizada. O alarme pode ser suprimido com MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, Bit 1 = 0.
Solicite o suporte (Support Request) indicando o texto do erro no seguinte endereço: http://www.siemens.com/automation/support-request

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

300410 Eixo %1 acionamento %2 Erro no armazenamento do arquivo (%3, %4)

Parameters: %1 = Número do eixo NC
%2 = Número do acionamento
%3 = Código de erro 1
%4 = Código de erro 2

Explanation: Um bloco de dados, p. ex. o resultado de uma função de medição, não pôde ser armazenado no sistema de arquivos.
Com código de erro 1 == 291: Ocorreu um erro ao montar a informação ACC. A informação básica disponibilizada no acionamento está incorreta ou possui um formato desconhecido.
Com código de erro 1 == 292: Falha de memória na montagem da informação ACC.

Reaction: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Informe o pessoal autorizado/departamento de serviço.
- Crie mais espaço no sistema de arquivos. Normalmente, é o suficiente apagar 2 programas de NC ou liberar de 4 - 8 kbytes de memória. Se estas correções não funcionarem, será necessário aumentar o número de arquivos por diretório ou o próprio tamanho do sistema de arquivos (para tanto será necessário executar um back-up de dados completo).
- Altere os parâmetros dos dados de máquina
- 18280 $MM_NUM_FILES_PER_DIR
- 18320 $MM_NUM_FILES_IN_FILESYSTEM
- 18321 $MM_MAXNUM_SYSTEM_FILES_IN_FILESYSTEM
- 18350 $MM_USER_FILE_MEM_MINIMUM
- e se necessário
- 18270 $MM_NUM_SUBDIR_PER_DIR,
- 18310 $MM_NUM_DIR_IN_FILESYSTEM,
- Ligar
- Recarregar os dados salvos
- Com código de erro 1 == 291: Substitua o software do acionamento e utilize uma versão com informação básica ACC adequada.
- Com código de erro 1 == 292: Substitua o software do acionamento e utilize uma versão anterior diferente do software do acionamento.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

300412 Arquivo de dados não pode ser armazenado (%1, %2)

Parameters: %1 = Código de erro 1
%2 = Código de erro 2

Explanation: Um bloco de dados, p.ex., o resultado de uma função de medição, não pode ser armazenado no sistema de arquivos.

Reaction: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Criar mais espaço no sistema de arquivos. Na maioria das vezes é suficiente apagar 2 programas NC ou liberar de 4 à 8Kbyte de memória. Se tal não for possível, aumentar o número dos arquivos por diretório ou o sistema de arquivos em geral. Para isto proceda da seguinte maneira:
- Salvar todos os dados.
- Alterar ajustes dos dados de máquina
- 18280 $MM_NUM_FILES_PER_DIR
- 18320 $MM_NUM_FILES_IN_FILESYSTEM
- 18321 $MM_MAXNUM_SYSTEM_FILES_IN_FILESYSTEM
- 18350 $MM_USER_FILE_MEM_MINIMUM
- e, se for necessário, de
- 18270 $MM_NUM_SUBDIR_PER_DIR
- 18310 $MM_NUM_DIR_IN_FILESYSTEM
- Power-On
- Recarregar dados salvos

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

300423 Resultado da medição não pode ser lido (%1)

Parameters: %1 = Código de erro

Explanation: O resultado de um processo de medição não pode ser lido:
- Código de erro = 4: espaço insuficiente para o resultado de medição
- Código de erro = 16: a medição ainda não terminou

Reaction: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Repetir a medição. Alterar eventualmente o tempo de medição.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

380001 PROFIBUS/PROFINET: Erro de inicialização, causa %1 parâmetro %2 %3 %4.

Parameters: %1 = Causa do erro
%2 = Parâmetro 1
%3 = Parâmetro 2
%4 = Parâmetro 3

Explanation: A inicialização do PROFIBUS/PROFINET Master apresenta erros.
Visão geral da causa do erro, Par 1, Par 2, Par 3:
- 01 = versão DPM, versão DPM, versão DPA, --
- 02 = timeout de inicialização DPM, estado atual DPM, estado nominal DPM, --
- 03 = estado de inicialização DPM, estado atual DPM, estado nominal DPM, código de erro DPM
- 04 = erro de inicialização DPM, estado atual DPM, estado nominal DPM, código de erro DPM
- 05 = erro de sincr. DPM-PLL, --, --, --
- 07 = queue de alarme muito longo, número atual, número nominal, --
- 08 = Client desconhecido, ID do Client, --, --
- 09 = versão Client, ID do Client, versão Client, versão DPA
- 10 = - 10 = muitos Clients, número de Client, número máx. de Clients, --
- 11 = endereço log.bas. usado em multiplicidade, nº Bus, nº Slot, endereço log. bas. --
- 20 = endereço Slave/Device utilizado várias vezes, endereço Slave/Device, --
- 21 = endereço Slave/Device desconhecido, endereço Slave/Device, --
- 22 = erro no telegrama de configuração, endereço Slave/Device, código de erro, --
- 23 = OMI incompatível (Data), versão-acionam., versão-CDA, --, --
- 24 = OMI incompatível (Driver), versão-acionam., versão-CDA, --, --
- 25 = inicialização CPI falhou, código de erro, --, --, --
- 26 = DMA não está ativo
- 27 = reservado
- 28 = reservado
- 29 = reservado
- Posição da milhar (1000) da causa do erro = Número do Bus envolvido
- (Caso especial: Causas de erro na casa dos 5000 apontam para problemas na comunicação NCU-LINK)

Clients são os seguintes componentes de comando que usam o PROFIBUS/PROFINET:
ID de Client = 1: PLC
ID de Client = 2: NCK
As causas podem ser
- SDB possui conteúdo incorreto
- Partes do programa de sistema foram danificadas
- Defeito de hardware dos componentes NC

Reaction: Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Solução para 1-11

1. Verificar o projeto de comando, verificar o MD11240 $MN_PROFIBUS_SDB_NUMBER, recarregar este ao utilizar um SDB específico de usuário.

2. Se o erro persistir, salvar os dados e reiniciar o comando com os valores padrão no estado em que foram fornecidos.

3. Com a inicialização realizada sem erros, os dados de usuário devem ser novamente carregados passo a passo.

4. Se o erro persistir, mesmo com a inicialização com os valores padrão, fazer o boot a partir do PC-Card ou atualizar o software.

5. Substituir o hardware, caso o erro ainda persistir.

Solução para 20-21

1. Verificar/corrigir os endereços dos Slaves/Devices conectados.

Solução para 22

Para a descrição do significado dos códigos de erro, veja o alarme 1903 do SINAMICS

1. Controlar o SDB

- Controlar tipo de telegrama e comprimento
- Calibrar manobra de slot com P978

2. Avaliar alarmes/avisos de acionamento

Solução para 23-24

1. Substituição de software necessária

Solução para 25

1. Alterar tipo de telegrama
2. Reduzir número de slots
3. Reduzir número de Slaves/Devices
4. Gerar novo SDB
5. Substituição de software necessária

Se o erro não pode ser eliminado conforme este procedimento, entre em contato com o fabricante do comando e informe o texto do erro.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

380003 PROFIBUS/PROFINET: Falha operacional, causa %1 parâmetro %2 %3 %4.

Parameters: %1 = Causa do erro

%2 = Parâmetro 1

%3 = Parâmetro 2

%4 = Parâmetro 3

Explanation: Em modo cíclico ocorreu uma falha operacional no PROFIBUS/PROFINET.

Visão geral da causa do erro, Par 1, Par 2, Par 3:

- 01 = alarme desconhecido, classe de alarme, endereço lógico, --
- 02 = timeout de ciclo DPM, estado atual DPM, estado nominal DPM, --
- 03 = estado de ciclo DPM, estado atual DPM, estado nominal DPM, código de erro DPM
- 04 = erro de ciclo DPM, estado atual DPM, estado nominal DPM, código de erro DPM
- 05 = Client não registrado, número de Client, número máx. de Clients, --
- 06 = erro de sincronização, núm. violação de sincr., --, --
- 07 = timeout de Spinlock, PLC-Spinlock, NCK-Spinlock, --
- Posição da milhar (1000) da causa do erro = Número do Bus envolvido
- (Caso especial: Causas de erro na casa dos 5000 apontam para problemas na comunicação NCU-LINK)

Classe de alarme: (compare com o alarme 380 060)

As causas podem ser principalmente:

- Para causa de erro 01: Falha na transmissão de dados para o PROFIBUS/PROFINET
- Para causas de erro 02, 03, 04: SDB possui conteúdo incorreto
- Para causa de erro 02, 03, 04, 05, 07: Partes do programa de sistema foram danificadas
- Para causa de erro 06: O ciclo bus PCI difere da taxa esperada, com isso não é possível realizar nenhuma sincronização. O ciclo de Bus PCI deverá ser especificado corretamente.

O erro também pode ocorrer por problemas de hardware no módulo MCI.

Reaction: Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Para causa de erro 01:
- Controlar o cumprimento das diretrizes elétricas e de controle para PROFIBUS/PROFINET, avaliar a instalação dos cabos
- Controlar os resistores de terminação do conector PROFIBUS (nas pontas de cabo posição ON, senão a posição OFF prescrita)
- Verificar Slave/Device
- Para causas de erro 02, 03, 04:
- Verificar o SDB
- Para causa de erro 02, 03, 04, 05, 07:
- Proceda como na localização de erros do alarme 380 001
- Para causa de erro 06:
- O ciclo bus PCI deverá ser especificado corretamente.
Se o erro não é eliminado com este procedimento, então entre em contato com o fabricante do comando e mencione este texto de erro.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

380005 PROFIBUS/PROFINET: Bus %3 com conflito de acesso, tipo %1, contador %2

Parameters: %1 = Tipo de conflito.
%2 = Número de ordem dentro de uma sequência de conflitos.
%3 = Número dos bus afetados

Explanation: Em modo cíclico ocorreu um conflito de acesso no PROFIBUS/PROFINET. Foi feita uma tentativa o NCK de gravar dados no Bus ou de ler dados a partir do Bus enquanto a transferência cíclica de dados estava ativa. Em determinadas situações isso pode resultar em dados inconsistentes.
Tipo 1: No Bus a transferência cíclica ainda não foi concluída, quando o NCK solicita a leitura dos dados.
Tipo 2: O NCK ainda não terminou com a gravação de seus dados, quando a transferência cíclica é novamente iniciada. O contador %2 contém um número seqüencial e inicia em 1. São emitidos no máximo 10 alarmes consecutivos. Se não ocorrer nenhum conflito em um ciclo DP, o contador é resetado e em um próximo conflito serão emitidos novamente novos alarmes.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: - Verificar os comportamentos de timing, principalmente configurar corretamente o MD10050 $MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME e o MD10062 $MN_POSCTRL_CYCLE_DELAY:
Para tipo 1 deve ser selecionado um MD10062 $MN_POSCTRL_CYCLE_DELAY maior,
para tipo 2 deve ser selecionado um MD10062 $MN_POSCTRL_CYCLE_DELAY menor.
- Se uma operação sem alarmes pode ser obtida com o ajuste de um valor baixo do MD10062 $MN_POSCTRL_CYCLE_DELAY, então o MD10050 $MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME deve ser aumentado.
- Se o erro não é eliminado com este procedimento, então entre em contato com o fabricante do comando e mencione este texto de erro.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

380020 PROFIBUS/PROFINET: Barramento %3 SDB %4 erro %1 fonte %2

Parameters: %1 = Erro
%2 = SDB fonte
%3 = Número de barramento
%4 = Número SDB

Explanation: SDB para configuração do PROFIBUS/PROFINET está com falha.
Causa do erro:
- 01 = SDB não está disponível na fonte.
- 02 = SDB da fonte é muito grande.
- 03 = SDB da fonte não pode ser ativado.
- 04 = Fonte vazia.
- 05 = Fonte não disponível.

Fonte SDB:
- 99 = Sistema passivo de arquivos: _N_SDB_DIR
- 100 = Cartão CF: /siemens/sinumerik/sdb/...
- 101 = Cartão CF: /addon/sinumerik/sdb/...
- 102 = Cartão CF: /oem/sinumerik/sdb/...
- 103 = Cartão CF: /user/sinumerik/sdb/...

Reação: O PROFIBUS/PROFINET está inativo e opera com o SDB default.

Reaction: Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: - Verificar o ajuste do MD11240 $MN_PROFIBUS_SDB_NUMBER.
- Na fonte=100: Verificar o diretório _N_SDB_DIR no sistema passivo de arquivos.
- Na fonte=103-106: Verificar diretórios no cartão CF

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

380022 PROFIBUS/PROFINET: A configuração no DP Master Bus %1 foi alterada

Parameters: %1 = Número dos bus afetados

Explanation: Na atual operação foi alterada a configuração do PROFIBUS no DP-Master, p. ex. através do download de uma nova configuração de hardware pelo Step7. Visto que provavelmente também foram alterados dados de ciclo, não pode ocorrer nenhuma continuação da operação, uma partida a quente é necessária.
Se a funcionalidade do Master estiver no PLC (como no 840Di), então mesmo assim o PLC foi parado para o download e com isso gerado um alarme 2000 (sinal de vida do PLC).

Reaction: Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Reiniciar NCK.
Se mesmo assim não for possível eliminar o erro, dirija-se com o texto de alarme ao fabricante do sistema de comando.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

380040 PROFIBUS/PROFINET: Bus %3, erro de configuração %1, parâmetro %2

Parameters: %1 = Causa do erro
%2 = Parâmetro
%3 = Número dos bus afetados

Explanation: A configuração do PROFIBUS/PROFINET no SDB não está de acordo com as especificações de configuração do NC utilizado.

Resumo: Causa do erro, Par 1:

- 01 = SDB contém Slave/Device sem Slot de diagnóstico, endereço Slave/Device
- 02 = SDB contém muitas entradas de Slot, identificador
- 03 = SDB não contém nenhum dado eqüidistante, sem função
- 04 = PNIO: SDB contém Tdp (também TDC) diferentes em um mesmo dispositivo
- 05 = PNIO: SDB contém Tmapc (também CACF) diferentes em um mesmo dispositivo
- 06 = PNIO: SDB contém TI diferentes em um mesmo dispositivo
- 07 = PNIO: SDB contém TO diferentes em um mesmo dispositivo
- 08 = PNIO: SDB contém números de dispositivos muito altos (com valores acima de 126)
- 09 = O conteúdo de SDB é transferido de forma segmentada (muitos slots/ frames)
- 10 = Não há espaço de memória suficiente para o conteúdo SDB segmentado (muitos slots/frames)
- 11 = O telegrama configurado em SDB é muito curto para o telegrama selecionado $MN_DRIVE_TELEGRAM_TYPE.
- 20 = SDB contém muitos Slaves/Devices, quantidade.
- 21 = SDB com falta de dados ou com dados inválidos, ErrorCode.
- 22 = SDB com dados incorretos de configuração, endereço de Slave/Device, Errorcode
- 23 = reservado
- 24 = reservado
- 25 = reservado
- 26 = reservado
- 27 = reservado
- 28 = reservado
- 29 = reservado

Reaction: Canal não está pronto.

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: Deve-se controlar se o respectivo SDB:

- Contém um Slot de diagnóstico para cada Slave/Device e
- Contém apenas entradas de Slave/Device relevantes à aplicação.

Em geral, é possível incluir uma quantidade máxima de Slaves/Devices no SDB que são parcialmente relevantes para diversas versões finais do produto. Entretanto, isto provoca sobrecargas do NC quanto à necessidade de memória e tempo de processamento, e por isso que sempre deve ser evitado.

Na ocorrência deste alarme será necessária uma minimização do SDB.

Para a causa de erro 03 deve ser verificado se no SDB está ativada a eqüidistância (p. ex. com a config. de HW no Step7).

Para a causa de erro 10, reduzir o número de slaves/slots no barramento em questão (p. ex. com a config. de HW no Step7).

Se o alarme ainda aparecer, então entre em contato com o fabricante do comando e informe o texto do erro.

Para a causa de erro 11, selecione um telegrama maior como utilizado na config. de HW no Step7 ou

selecione um telegrama menor em $MN_DRIVE_TELEGRAM_TYPE.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

380050 PROFIBUS/PROFINET: Atribuição múltipla de entradas no endereço %1

Parameters: %1 = endereço lógico

Explanation: A parametrização múltipla dos dados de entrada foi detectada no espaço de endereço lógico. Endereço lógico: Endereço básico do espaço de endereços definido várias vezes.

Reaction: Canal não está pronto.

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Remedy: A divisão de espaço de endereços deve ser verificada como segue:
Controle quanto à atribuição múltipla nos seguintes dados de máquina:
- MD13050 $MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS[0] - MD13050 $MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS[n-1]: n = Maior índice de eixo do comando
- MD12970 $MN_PLC_DIG_IN_LOGIC_ADDRESS, MD12971 $MN_PLC_DIG_IN_NUM : Área de endereços de PLC nas entradas digitais
- MD12978 $MN_PLC_ANA_IN_LOGIC_ADDRESS, MD12979 $MN_PLC_ANA_IN_NUM : Área de endereços de PLC nas entradas analógicas

Se nesta parametrização não houver nenhuma inconsistência, estes MDs deverão ser comparados com a configuração no SDB (projeto Step7). Aqui deve-se controlar principalmente se para os comprimentos configurados para cada slot não resultem em sobreposições de áreas. Depois de encontrar a causa do erro deve-se alterar o MD e/ou o SDB.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

380051 PROFIBUS/PROFINET: Atribuição múltipla de saídas no endereço %1

Parameters: %1 = endereço lógico

Explanation: A parametrização múltipla dos dados de entrada foi detectada no espaço de endereço lógico. Endereço lógico: Endereço básico do espaço de endereços definido várias vezes.

Reaction: Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: A divisão de espaço de endereços deve ser verificada como segue:
Controle quanto à atribuição múltipla nos seguintes dados de máquina:
- MD13050 $MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS[0] - MD13050 $MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS[n-1] : n = Maior índice de eixo do comando
- MD12974 $MN_PLC_DIG_OUT_LOGIC_ADDRESS, MD12975 $MN_PLC_DIG_OUT_NUM : Área de endereços de PLC nas saídas digitais
- MD12982 $MN_PLC_ANA_OUT_LOGIC_ADDRESS, MD12983 $MN_PLC_ANA_OUT_NUM : Área de endereços de PLC nas saídas analógicas

Se nesta parametrização não houver nenhuma inconsistência, estes MDs deverão ser comparados com a configuração no SDB (projeto Step7). Aqui deve-se controlar principalmente se para os comprimentos configurados para cada slot não resultem em sobreposições de áreas. Depois de encontrar a causa do erro deve-se alterar o MD e/ou o SDB.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

380060 PROFIBUS/PROFINET: Alarme %1 no endereço lógico %2 do Slave/Device que não foi atribuído

Parameters: %1 = Classe de alarmes
%2 = endereço lógico

Explanation: O SDB não possui nenhum Slave/Device atribuído no NC através da parametrização do MD (veja também o alarme 380050/051). Porém, o Slave/Device está conectado no PROFIBUS/PROFINET e mencionou um alarme.
Classe de alarme:
- 01 = Restabelecimento de estação (e coment.)
- 02 = Queda de estação

Alarme de exibição, é possível continuar o trabalho com o NC.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy:
- Refazer MDs ou
- Alterar SDB ou
- Desconectar o Slave/Device do PROFIBUS/PROFINET ou
- Confirmar o alarme.

Programm continuation: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

380070 PROFIBUS/PROFINET: Nenhum Slot de entrada para endereço básico %1 (comprimento %2) disponível

Parameters: %1 = endereço lógico básico da área solicitada.
%2 = Comprimento da área em Bytes

Explanation: Para uma entrada digital ou analógica foi especificado um endereço de base lógico incorreto. Não existe nenhum slot configurado para este endereço básico, ou o espaço solicitado estende-se para além do fim do slot.
Caso comprimento = 1: entrada digital.
Caso comprimento = 2 : entrada analógica.

Reaction: Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Inserir endereços básicos corretos nos dados de máquina:
- Comprimento = 1: Corrigir o dado de máquina MN_HW_ASSIGN_DIG_FASTIN.
- Comprimento = 2: Corrigir o dado de máquina MN_HW_ASSIGN_ANA_FASTIN.
- Reiniciar a NCK.
Se o alarme continuar a surgir, dirija-se por favor com o texto de erro ao fabricante do comando.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

380071 PROFIBUS/PROFINET: Nenhum Slot de saída para endereço básico %1 (comprimento %2) disponível

Parameters: %1 = endereço lógico básico da área solicitada.
%2 = Comprimento da área em Bytes

Explanation: Para uma saída digital ou analógica foi especificado um endereço de base lógico incorreto. Ou não existe nenhum slot configurado para este endereço de base, ou o espaço solicitado estende-se para além do fim do slot.
Caso comprimento = 1: saída digital.
Caso comprimento = 2 : saída analógica.

Reaction: Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Inserir endereços básicos corretos nos dados de máquina:
- Comprimento = 1: Corrigir o dado de máquina MN_HW_ASSIGN_DIG_FASTOUT.
- Comprimento = 2: Corrigir o dado de máquina MN_HW_ASSIGN_ANA_FASTOUT.
- Reiniciar a NCK.
Se o alarme continuar a surgir, dirija-se por favor com o texto de erro ao fabricante do comando.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

380072 PROFIBUS/PROFINET: Slot de saída do endereço básico %1 (comprimento %2) não permitido

Parameters: %1 = endereço lógico básico da área solicitada.
%2 = Comprimento da área em Bytes

Explanation: Para uma saída digital ou analógica foi especificado um endereço lógico incorreto, a área encontra-se na área de acesso do PLC (PIQ, endereço < 256).
Caso comprimento = 1: saída digital.
Caso comprimento = 2 : saída analógica.

Reaction: Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Para Slots de saída utilizar apenas endereços fora da imagem de processo do PLC (p. ex. >= 256).
Especificar os endereços básicos corretos nos dados da máquina:
- Para comprimento=1: Corrigir o dado de máquina MN_HW_ASSIGN_DIG_FASTOUT
- Para comprimento=2: Corrigir o dado de máquina MN_HW_ASSIGN_ANA_FASTOUT
- Reinicialização do NCK

Se o erro não é eliminado com este procedimento, então entre em contato com o fabricante do comando e mencione este texto de erro.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

380075 PROFIBUS/PROFINET: Falha da periferia DP barramento %2 slave/device %1 endereço de base lógico %3

Parameters: %1 = Endereço Slave/Device
%2 = Número dos bus afetados
%3 = PROFINET: endereço de base lógico com Input-IOPS=BAD

Explanation: Falha de um Slot PROFIBUS/PROFINET utilizado pelo NCK para I/Os digitais ou analógicos.
PROFINET: no endereço de base lógico foi sinalizado Input IOPS=BAD

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Verificar a operação correta do Slave/Device (todos Slaves/Devices devem estar incluídos no Bus, LED verde).

Programm continuation: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

380076 PROFIBUS/PROFINET: Falta telegrama DO1: Bus %2 Slave/Device %1

Parameters: %1 = Endereço Slave/Device
%2 = Número dos bus afetados

Explanation: Nota para o responsável pela colocação em funcionamento: Um PROFIBUS-Slave/PROFINET-Device utilizado como acionamento NCK não possui nenhuma atribuição válida de telegrama DO1 (compare o MD13120 $MN_CONTROL_UNIT_LOGIC_ADDRESS com a configuração Step7).
O presente alarme informa, entre outros, que a sincronização de horário do alarme entre o comando e este Slave/Device não opera.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Especificar o valor válido no MD13120 $MN_CONTROL_UNIT_LOGIC_ADDRESS.

Programm continuation: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

380077 PROFIBUS/PROFINET: DOs em excesso: atualmente pelo menos %2, máximo %3 no grupo de DOs %1

Parameters: %1 = Grupo DO
%2 = Número atual de DOs
%3 = Número máximo permitido de DOs

Explanation: Nota para comissionamento: O número de DOs equivalentes (grupo "drive objects") em todos os barramentos (configurados e conectados) excede o valor limite pré-definido.
Os serviços interligados à estes DOs (p. ex. tempo de sincronização, display de alarmes, diagnóstico de HMI, armazenamento de dados de HMI) não podem mais ser garantidos à todos DOs deste grupo.
Os seguintes grupos DOs existentes (vide parâmetro %1):
0 = Dispositivo (CU, DO1)
1 = Comunicação (CU-LINK)
2 = Acionamento (SERVO, VECTOR)
3 = Fonte (ALM etc.)
4 = Bloco terminal (TB)
5 = Módulo terminal (TM)

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Reduza o número de dispositivos (contendo DOs deste tipo) no barramento.
Use um controlador mais potente (que suporte mais DOs).

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

380100 PROFIBUS intern: Error %1 para o endereço-base %2 na direção %3.

Parameters: %1 = Código do erro
%2 = Endereço da base lógica
%3 = Direção da comunicação; 0 significa entrada; 1 significa saída; 3 significa independente da direção

Explanation: A transferência de dados não pode ser realizada na interface entre HW-PLC e o PROFIBUS interno.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: IDs da falha:
01 = O endereço-lógico base é usado pelo NCK e não pode ser disponibilizado ao HW-PLC (direção da saída).
02 = O endereço-lógico base excedeu o número de slots máximos.
03 = O endereço-lógico base não está disponível no projeto Step7.
04 = O registro do endereço-base excede o tamanho máximo da memória disponível.
05 = O endereço-lógico base registrado para transferência não está disponível no barramento interno ou não foi configurado.
06 = O endereço-lógico base deve apontar a partida de um slot da saída (os subslots não são suportados).
07 = As versões da interface de HW-PLC e NCK não combinam, entre em contato com a hotline.
08 = A estrutura da quantidade da interface entre HW-PLC e NCK não é consistente, entre em contato a hotline.
09 = Na direção da entrada, o HW-PLC não pôde alimentar repetidamente os dados consistentes, alivie a carga no ciclo OB1 ou LR.
10, 11 = problemas da memória interna, entre em contato com a hotline
12 = A transferência dos dados de saíde é interrompida, os valores-padrão do PLC não estão disponíveis no momento certo para enviar o PROFIBUS interno. Entre em contato com a hotline com uma descrição do contexto da falha.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

380110 PROFIBUS/PROFINET: Falha %1 no endereço de base %2.

Parameters: %1 = Código do erro
%2 = Endereço da base lógica

Explanation: Falha na transmissão de dados cíclica através da interface de transferência de I/O (periferia) para o PROFIBUS/ PROFINET externo.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Códigos de erro:
01 = As versões de interface do HW-PLC e NCK não são compatíveis entre si.
02 = O endereço de base lógico excedeu o número de slots máximo.
03 = O registro dos endereços de base excede o tamanho de memória máximo.
04, 05 = problemas internos de memória
06 = No sentido do input, o HW-PLC não pôde retornar dados consistentes depois de repetidas vezes, nem aliviar a carga do OB1 ou ciclo LR.
07 = Falha na inicialização das interfaces de transferência de I/O

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

380500 PROFIBUS/PROFINET: Falha de acionamento %1, código %2, valor %3, horário %4

Parameters: %1 = Eixo
%2 = código da falha no acionamento (P947(/945)/P824).
%3 = valor da falha no acionamento (P949/P826).
%4 = tempo da falha no acionamento (P948/P825).

Explanation: Conteúdo da memória de falhas do acionamento configurado.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Para códigos/valores de falha veja documentação do acionamento.

Programm continuation: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

---

380501 PROFIBUS/PROFINET: Falha Bus,Slave/Device,DO-Id %1 código %2, valor %3, horário %4

Parameters: %1 = 8Bit número de bus 8Bit número de Slave/Device 16Bit DO-Id
%2 = Código de falha do acionamento (P947)
%3 = Valor de falha do acionamento (P949)
%4 = Tempo de falha do acionamento (P945)

Explanation: Conteúdo da memória de falhas do Slave/Device atribuído.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Para códigos/valores de falha veja documentação do acionamento.

Programm continuation: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

---

380502 PROFIBUS/PROFINET: Bus %1 Slave/Device %2 com configuração alterada

Parameters: %1 = Número de barramento
%2 = Endereço Slave/Device

Explanation: A configuração do bus mudou.
Causas:
- Primeiro comissionamento
- Detectado novo Slave/Device no Bus

Reaction: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Para poder operar o bus com a nova configuração, é necessário uma reinicialização adicional.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

380503 PROFIBUS/PROFINET: Bus %1 com configuração alterada

Parameters: %1 = Número de barramento

Explanation: Foi disponibilizado um novo SDB com configuração alterada.
As novas configurações somente estarão ativas na próxima inicialização do Bus.

Reaction: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Remedy: Para operar o bus com a nova configuração, uma reinicialização adicional será necessária.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

400102 Apagar o DB2 no PLC e reinicializar

Explanation: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.

Programm continuation: Interno

400103 Apagar o DB3 no PLC e reinicializar

Explanation: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.

Programm continuation: Interno

400106 Apagar o DB3 no PLC e reinicializar

Explanation: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.

Programm continuation: Interno

400109 Apagar o DB9 no PLC e reinicializar

Explanation: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.

Programm continuation: Interno

400110 Deletar o DB 10 no PLC e reinicializar

Explanation: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.

Programm continuation: Interno

400111 Deletar o DB 11 no PLC e reinicializar

Explanation: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.

Programm continuation: Interno

400117 Deletar o DB 17 no PLC e reinicializar

Explanation: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.

Programm continuation: Interno

400119 Deletar o DB 19 no PLC e reinicializar

Explanation: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.

Programm continuation: Interno

400120 Deletar o DB 20 no PLC e reinicializar

Explanation: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.

Programm continuation: Interno

400121 Deletar o DB 21 no PLC e reinicializar

Explanation: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.

Programm continuation: Interno

400122 Deletar o DB 22 no PLC e reinicializar

Explanation: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.

Programm continuation: Interno

400123 Deletar o DB 23 no PLC e reinicializar

Explanation: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.

Programm continuation: Interno

400124 Deletar o DB 24 no PLC e reinicializar

Explanation: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.

Programm continuation: Interno

400125 Deletar o DB 25 no PLC e reinicializar

Explanation: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.

Programm continuation: Interno

400126 Deletar o DB 26 no PLC e reinicializar

Explanation: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.

Programm continuation: Interno

400127 Deletar o DB 27 no PLC e reinicializar

Explanation: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.

Programm continuation: Interno

400128 Deletar o DB 28 no PLC e reinicializar

Explanation: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.

Programm continuation: Interno

400129 Deletar o DB 29 no PLC e reinicializar

Explanation: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.

Programm continuation: Interno

400130 Deletar o DB 30 no PLC e reinicializar

Explanation: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.

Programm continuation: Interno

400131 Deletar o DB 31 no PLC e reinicializar

Explanation: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.

Programm continuation: Interno

400132 Deletar o DB 32 no PLC e reinicializar

Explanation: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.

Programm continuation: Interno

400133 Deletar o DB 33 no PLC e reinicializar

Explanation: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.

Programm continuation: Interno

400134 Deletar o DB 34 no PLC e reinicializar

Explanation: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.

Programm continuation: Interno

400135 Deletar o DB 35 no PLC e reinicializar

Explanation: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.

Programm continuation: Interno

400136 Deletar o DB 36 no PLC e reinicializar

Explanation: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.

Programm continuation: Interno

400137 Deletar o DB 37 no PLC e reinicializar

Explanation: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.

Programm continuation: Interno

400138 Deletar o DB 38 no PLC e reinicializar

Explanation: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.

Programm continuation: Interno

400139 Deletar o DB 39 no PLC e reinicializar

Explanation: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.

Programm continuation: Interno

400140 Deletar o DB 40 no PLC e reinicializar

Explanation: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.

Programm continuation: Interno

400141 Deletar o DB 41 no PLC e reinicializar

Explanation: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.

Programm continuation: Interno

400142 Deletar o DB 42 no PLC e reinicializar

Explanation: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.

Programm continuation: Interno

400143 Deletar o DB 43 no PLC e reinicializar

Explanation: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.

Programm continuation: Interno

400144 Deletar o DB 44 no PLC e reinicializar

Explanation: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.

Programm continuation: Interno

400145 Deletar o DB 45 no PLC e reinicializar

Explanation: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.

Programm continuation: Interno

400146 Deletar o DB 46 no PLC e reinicializar

Explanation: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.

Programm continuation: Interno

400147 Deletar o DB 47 no PLC e reinicializar

Explanation: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.

Programm continuation: Interno

400148 Deletar o DB 48 no PLC e reinicializar

Explanation: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.

Programm continuation: Interno

400149 Deletar o DB 49 no PLC e reinicializar

Explanation: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.

Programm continuation: Interno

400150 Deletar o DB 50 no PLC e reinicializar

Explanation: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.

Programm continuation: Interno

400151 Deletar o DB 51 no PLC e reinicializar

Explanation: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.

Programm continuation: Interno

400152 Deletar o DB 52 no PLC e reinicializar

Explanation: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.

Programm continuation: Interno

400153 Deletar o DB 53 no PLC e reinicializar

Explanation: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.

Programm continuation: Interno

400154 Deletar o DB 54 no PLC e reinicializar

Explanation: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.

Programm continuation: Interno

400155 Deletar o DB 55 no PLC e reinicializar

Explanation: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.

Programm continuation: Interno

400156 Deletar o DB 56 no PLC e reinicializar

Explanation: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.

Programm continuation: Interno

400157 Deletar o DB 57 no PLC e reinicializar

Explanation: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.

Programm continuation: Interno

400158 Deletar o DB 58 no PLC e reinicializar

Explanation: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.

Programm continuation: Interno

400159 Deletar o DB 59 no PLC e reinicializar

Explanation: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.

Programm continuation: Interno

400160 Deletar o DB 60 no PLC e reinicializar

Explanation: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.

Programm continuation: Interno

400161 Deletar o DB 61 no PLC e reinicializar

Explanation: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.

Programm continuation: Interno

400171 Deletar o DB 71 no PLC e reinicializar

Explanation: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.

Programm continuation: Interno

400172 Deletar o DB 72 no PLC e reinicializar

Explanation: --

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Consulte as informações do fabricante de máquina

Programm continuation: Interno

400173 Deletar o DB 73 no PLC e reinicializar

Explanation: O DB criado pelo programa básico e o DB existente diferem em tamanho.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.

Programm continuation: Interno

400174 Deletar o DB 74 no PLC e reinicializar

Explanation: O DB criado pelo programa básico e o DB existente diferem em tamanho.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.

Programm continuation: Interno

400176 Deletar o DB 76 no PLC e reinicializar

Explanation: O DB criado pelo programa básico e o DB existente diferem em tamanho.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.

Programm continuation: Interno

400177 Deletar o DB 77 no PLC e reinicializar

Explanation: O DB criado pelo programa básico e o DB existente diferem em tamanho.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.

Programm continuation: Interno

400201 PLC STOP devido ao carregamento no estado RUN: DB%Z

Parameters: %Z = Bloco de dados

Explanation: Um DB já existente foi recarregado no estado RUN.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Necessário restart .

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

400202 Erro de acesso

Explanation: O dado não pode ser acessado.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Erro de sistema. Anote o texto de erro e entre em contato com a Siemens AG A&D MC, Hotline.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

400203 Erro de acesso ao DB: DB%Z

Parameters: %Z = Bloco de dados

Explanation: O bloco de dados não é presente, protegido contra gravação ou muito pequeno.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O DB indicado deve ser recarregado através do STEP7 ou a proteção contra gravação do DB deve ser removida. Reinicialização necessária.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

400204 Necessário restart

Explanation: DB gerado pelo programa básico é diferente em tamanho do DB existente.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O DB é apagado durante o próximo startup e é gerado novamente pelo programa básico.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

400250 NCK - monitoração sinal de vida

Explanation: NCK não comunicou com o CLP durante a operação cíclica. Temporizador do parâmetro NCCyclTimeout do FB1 foi executado sem redisparo.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Reinicialização do NCK

Programm continuation: Interno

400251 NCK não foi inicializada

Explanation: NCK não comunicou com o PLC.
NCK não iniciado.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Aumente o parâmetro FB1 para o intervalo do tempo de espera NCK NCRunupTimeout.
Mude o controle de OFF para ON

Programm continuation: Interno

400252 Erro de comunicação interna com NCK.

Explanation: Um erro ocorreu durante transmissão de dados entre CLP e o NCK (somente FM-NC)

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Reinicie NCK

Programm continuation: Interno

400253 CLP em STOP devido a erro de sistema SPL

Explanation: Após a interrupção de comunicação entre o NCK e o CLP em relação ao "cross_check" dos dados SPL, o CLP foi comutado para STOP com um atraso de 5 s.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Não inicie mais SPL. Examine os componentes do sistema (CLP deve ter a versão correta do FB15 e do DB18).

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

400254 Ocorreu um erro checksum: %1

Parameters: %1 = Informação sobre o código ou a tabela

Explanation: Erro de Checksum em código segurança-relevante ou dados segurança-relevantes. As funções seguras de monitoramento (Segurança Integrada) no PLC pode ser danificada.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Desligar/Ligar o controle. Se o erro acontecer novamente informe o departamento de serviço.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

400255 Sinal de monitoração de vida do NCK2

Explanation: NCK2 não comunicou com o CLP durante operação cíclica. Temporizador do parâmetro NCCyclTimeout do FB1 foi executado sem redisparo. (somente FM-NC).

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Reinicie NCK

Programm continuation: Interno

400256 NCK2 não arrancou

Explanation: NCK2 não iniciou. NCK não comunicou com o CLP. Temporizador do parâmetro NCRunupTimeout do FB1 expirou. (somente FM-NC).

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Execute um reset geral do NCK e reinicie.

Programm continuation: Interno

400257 Erro de comunicação interna com NCK2

Explanation: Um erro ocorreu durante transmissão de dados entre o CLP e o NCK. (somente FM-NC)

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Reinicie NCK

Programm continuation: Interno

400260 Falha do painel de comando de máquina 1

Explanation: O painel de comando da máquina (MSTT) falhou na interface 1 de painel de comando da máquina. O Timer do parâmetro FB1 MCP1Timeout expirou. Endereço incorreto no parâmetro DB7 MCP1BusAdr. Parâmetro DB7 MCP1NotSend=TRUE.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Verificar a conexão com o MSTT. Aumentar o valor do parâmetro de tempo MCP1 Timeout. Passar o MCP1Cycl para o valor padrão. Corrigir no parâmetro DB7 o MCP1BusAdr e ajustar com o endereço selecionado. Definir o parâmetro DB7 MCP1NotSend=FALSE.

Programm continuation: Interno

400261 Falha do painel de comando de máquina 2

Explanation: O painel de comando da máquina (MSTT) falhou na interface 2 de painel de comando da máquina. O Timer do parâmetro FB1 MCP2Timeout expirou. Endereço incorreto no parâmetro DB7 MCP2BusAdr. Parâmetro DB7 MCP2NotSend=TRUE.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Verificar a conexão com o MSTT. Aumentar o valor do parâmetro de tempo MCP2 Timeout. Passar o MCP2Cycl para o valor padrão. Corrigir no parâmetro DB7 o MCP2BusAdr e ajustar com o endereço selecionado. Definir o parâmetro DB7 MCP2NotSend=FALSE.

Programm continuation: Interno

400262 Falha no aparelho de operação manual

Explanation: Unidade de "handheld" (HHU) falhou. Temporizador do parâmetro HHUTimeout do FB1 expirou.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Verificar a conexão com o BHG Aumentar o valor do parâmetro de tempo BHG Timeout. Passar o BHGCycl para o valor padrão.

Programm continuation: Interno

400264 Parâmetro ponteiro do painel de comando de máquina 1 está incorreto

Explanation: Um ponteiro está incorreto na faixa de parâmetros MCP 1.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Corrija a configuração de PLC nos parâmetros do FB1.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

400265 Parâmetro ponteiro do painel de comando de máquina 2 está incorreto

Explanation: Há um ponteiro incorreto na faixa de parâmetros MCP 2.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Corrija a configuração de PLC nos parâmetros do FB1.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

400266 Parâmetro ponteiro da unidade handheld incorreto

Explanation: Há um ponteiro incorreto na faixa de parâmetros HHU

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Corrija a configuração de PLC nos parâmetros do FB1.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

400267 Erro de acesso

Explanation: Dados do MCP ou HHU não puderam ser acessados

Reaction: Visualização de alarme.
Remedy: Verifique os parâmetros do MCP ou HHU no FB1.
Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

400268 Erro na comunicação interna com o painel de comando de máquina 1, número interno de erro: %Z

Explanation: Erro de comunicação entre CP e PLC
Reaction: Visualização de alarme.
Remedy: Controlar os parâmetros do MCP no FB1, comutar MCP1Stop TRUE->FALSE
Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

400269 Erro na comunicação interna com o painel de comando de máquina 2, número interno de erro: %Z

Explanation: Erro de comunicação entre CP e PLC
Reaction: Visualização de alarme.
Remedy: Controlar os parâmetros do MCP no FB1, comutar MCP2Stop TRUE->FALSE
Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

400270 Erro na comunicação interna com o handheld BHG, número interno de erro: %Z

Explanation: Erro de comunicação entre CP e PLC
Reaction: Visualização de alarme.
Remedy: Controlar os parâmetros do BHG no FB1, comutar BHGStop TRUE->FALSE
Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

400271 Erro de comunicação com as teclas de acesso direto 1, número interno de erro: %Z

Explanation: Erro de comunicação entre CP e PLC
Reaction: Visualização de alarme.
Remedy: Controlar o parâmetro OpKey
Programm continuation: Interno

400272 Erro de comunicação com as teclas de acesso direto 2, número interno de erro: %Z

Explanation: Erro de comunicação entre CP e PLC
Reaction: Visualização de alarme.
Remedy: Controlar o parâmetro OpKey
Programm continuation: Interno

400274 Teclas de acesso direto 1 falharam

Explanation: Teclas de acesso direto 1: Timeout interno expirou.
Reaction: Visualização de alarme.
Remedy: Controlar a conexão com o módulo das teclas de acesso direto
Programm continuation: Interno

400275 Teclas de acesso direto 2 falharam

Explanation: Teclas de acesso direto 2: Timeout interno expirou.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Controlar a conexão com o módulo das teclas de acesso direto

Programm continuation: Interno

400276 Pointer de parâmetros de teclas de acesso direto 1 incorreto

Explanation: Pointer definido incorretamente.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir pointer

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

400277 Pointer de parâmetros de teclas de acesso direto 2 incorreto

Explanation: Pointer definido incorretamente.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir pointer

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

400551 Falha no bus do MPI/DP

Explanation: Erro detectado no bus do módulo I/O

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Controlar o módulo I/O, corrigir erro de módulo I/O

Programm continuation: Interno

400552 Falha no bus do DP

Explanation: Erro detectado no bus do módulo I/O

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Controlar o módulo I/O, corrigir erro de módulo I/O

Programm continuation: Interno

400553 Falha no bus do PROFINET

Explanation: Erro detectado no bus do módulo I/O

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Controlar o módulo I/O, corrigir erro de módulo I/O

Programm continuation: Interno

400601 Configuração das posições de carga está incorreta

Explanation: A configuração do PLC no DB4 não é compatível com a configuração do NC

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir configuração gerenciador ferramentas

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

400602 A configuração dos fusos está incorreta

Explanation: A configuração do PLC no DB4 não é compatível com a configuração do NC

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir configuração gerenciador ferramentas

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

400603 A configuração do revólver está incorreta

Explanation: A configuração do PLC no DB4 não é compatível com a configuração do NC

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir configuração gerenciador ferramentas

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

400604 Configurar troca com M06 em dados de máquina

Explanation: Com o tipo de magazine usado (magazine box, corrente), a troca é possível somente com M06. Se necessário, verifique também ajustes não permitidos em magazine revolver.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Ajuste o valor no dado específico de canal TOOL_CHANGE_MODE (MD 22550) para 1.

Programm continuation: Interno

400902 Parâmetro de canal não permitido no FC 9

Explanation: O canal parametrizado não existe.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Corrija o parâmetro.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

400903 Parâmetro IntNo não permitido no FC9

Explanation: A interrupção parametrizada não existe.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Corrija o parâmetro.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

401003 FC 10 erro de sistema 0x8083

Explanation: Ocorreu o erro de sistema SFC52.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Reinicialize, anote o texto de erro e entre em contato com a Siemens AG A&D MC, Hotline.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

401004 FC 10 erro de sistema 0x8084

Explanation: Ocorreu o erro de sistema SFC52.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Reinicialize, anote o texto de erro e entre em contato com a Siemens AG A&D MC, Hotline.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

401005 FC 10 erro de sistema 0x8085

Explanation: Ocorreu o erro de sistema SFC52.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Reinicialize, anote o texto de erro e entre em contato com a Siemens AG A&D MC, Hotline.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

401006 FC 10 erro de sistema 0x8086

Explanation: Ocorreu o erro de sistema SFC52.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Reinicialize, anote o texto de erro e entre em contato com a Siemens AG A&D MC, Hotline.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

401007 FC 10 erro de sistema 0x8087

Explanation: Ocorreu o erro de sistema SFC52.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Reinicialize, anote o texto de erro e entre em contato com a Siemens AG A&D MC, Hotline.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

401502 Parâmetro de eixo não permitido no FC 15

Explanation: O eixo parametrizado não existe.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Corrija o parâmetro.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

401602 Parâmetro de eixo não permitido no FC 16

Explanation: O eixo parametrizado não existe.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Corrija o parâmetro.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

401702 Parâmetro de fuso não permitido no FC 17

Explanation: O fuso parametrizado não existe.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Corrija o parâmetro.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

401805 Parâmetro de eixo não permitido no FC 18

Explanation: O eixo / fuso parametrizado não existe.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Corrija o parâmetro.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

401901 Parâmetro BAGNo não permitido no FC19

Explanation: O grupo de modo parametrizado, canal não existe.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Corrija o parâmetro.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

401902 Parâmetro ChanNo não permitido no FC19.

Explanation: O canal parametrizado não existe.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Corrija o parâmetro.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

402401 Parâmetro BAGNo não permitido no FC24

Explanation: O grupo de modo parametrizado, canal não existe.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Corrija o parâmetro.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

402402 Parâmetro ChanNo não permitido no FC24.

Explanation: O grupo de modo parametrizado, canal não existe.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Corrija o parâmetro.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

402501 Parâmetro BAGNo não permitido no FC25

Explanation: O grupo de modo parametrizado, canal não existe.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Corrija o parâmetro.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

402502 Parâmetro ChanNo não permitido no FC25.

Explanation: O grupo de modo parametrizado, canal não existe.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Corrija o parâmetro.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

402601 Parâmetro BAGNo não permitido no FC26

Explanation: O grupo de modo parametrizado, canal não existe.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Corrija o parâmetro.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

402602 Parâmetro ChanNo não permitido no FC26.

Explanation: O grupo de modo parametrizado, canal não existe.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Corrija o parâmetro.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

403000 Deletar o DB 1000 no PLC e reinicializar

Explanation: O DB se diferencia no comprimento exigido.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O DB exibido deve ser apagado pelo STEP7. Carregue o DB da caixa de ferramentas atual.

Programm continuation: Interno

403001 Deletar o DB 1001 no PLC e reinicializar

Explanation: O DB se diferencia no comprimento exigido.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O DB exibido deve ser apagado pelo STEP7. Carregue o DB da caixa de ferramentas atual.

Programm continuation: Interno

403071 Deletar o DB 1071 no PLC e reinicializar

Explanation: O DB criado pelo programa básico e o DB existente diferem em tamanho.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.

Programm continuation: Interno

403072 Deletar o DB 1072 no PLC e reinicializar

Explanation: O DB criado pelo programa básico e o DB existente diferem em tamanho.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.

Programm continuation: Interno

403073 Deletar o DB 1073 no PLC e reinicializar

Explanation: O DB criado pelo programa básico e o DB existente diferem em tamanho.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.

Programm continuation: Interno

410141 Gerenciamento de ferramentas: Número de posições de carga muito grande

Explanation: A configuração do PLC no DB4 possui mais do que 32 posições de carga

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir configuração gerenciador ferramentas

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

410142 Gerenciamento de ferramentas: Número de porta-ferramentas muito grande

Explanation: A configuração do PLC no DB4 possui mais do que 32 porta-ferramentas

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir configuração gerenciador ferramentas

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

410143 Gerenciamento de ferramentas: Número de revólveres muito grande

Explanation: A configuração do PLC no DB4 possui mais do que 32 revólveres

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir configuração gerenciador ferramentas

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

410144 Gerenciamento de ferramentas: Número de magazine %Z definido em duplicidade

Explanation: O número de magazine foi definido em duplicidade

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Os magazines, fusos e locais de carga devem ser claramente definidos em diferentes áreas TO.

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

410145 Gerente de Ferramentas: quantidade de toolholder muito baixa

Explanation: A configuração PLC em DB1 tem menos de 1 toolholder

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir configuração gerenciador ferramentas

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

410146 Gerenciamento de ferramenta: Muitos compartimentos

Explanation: A configuração do PLC tem mais de 64 compartimentos

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Corrigir configuração gerenciador ferramentas

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

410150 Área da lista de decodificação M muito grande

Explanation: Número muito grande de grupos M no CLP.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Reduza o número de grupos

Programm continuation: Interno

410151 Faltam dados do magazine para gerenciamento de ferramenta no CLP

Explanation: Dados do magazine não estão disponíveis no PLC. A instalação não foi concluída, embora o opcional TOOLMAN foi ativado.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: No HMI Advanced a tecla 'Criar Dados PLC"deve ser pressionada durante instalação TOOLMAN. Ou criar os dados no bloco de dados DB4 a partir do DBB64.

Programm continuation: Interno

410160 Configuração PROFIBUS muito grande para DP1

Explanation: A área interna de dados para a configuração do PROFIBUS é muito grande.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Definir e carregar configuração menor de PROFIBUS

Programm continuation: Interno

410900 M para N: A chamada não foi prosseguida

Explanation: O processo de comutação iniciado não foi encerrado

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Ativar novamente o menu de canal na HMI

Programm continuation: Interno

410901 M para N: HMI 1 não reage ao deslocamento

Explanation: A HMI comutada não reage

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Ativar novamente o menu de canal na HMI

Programm continuation: Interno

410902 M para N: HMI 1 não passa para offline

Explanation: A HMI comutada não reage

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Ativar novamente o menu de canal na HMI

Programm continuation: Interno

410903 M para N: HMI 2 não reage ao deslocamento

Explanation: A HMI comutada não reage

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Ativar novamente o menu de canal na HMI

Programm continuation: Interno

410904 M para N: HMI 2 não passa para offline

Explanation: A HMI comutada não reage

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Ativar novamente o menu de canal na HMI

Programm continuation: Interno

410905 M para N: Falta conexão da HMI com a interface atribuída

Explanation: A HMI a ser comutada não estabelece nenhuma conexão com o NC

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Ativar novamente o menu de canal na HMI

Programm continuation: Interno

410906 M para N: Falta o sinal de vida de uma HMI

Explanation: A conexão com o NC foi estabelecida

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Verificar a conexão com a HMI

Programm continuation: Interno

411101 Parâmetro Axis não permitido no FB11

Explanation: Parâmetro do eixo não está dentro da faixa permitida.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Use número de eixo permitido.

Programm continuation: Interno

411501 Versão incorreta do FB15, > execute reset geral, não transmita FB 15 do projeto

Explanation: FB15 não corresponde com o programa básico usado.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Execute reset geral do CLP. Use versão correta do programa básico.

Programm continuation: Interno

411502 Versão incorreta da rotina de base PLC

Explanation: FB15 não corresponde com o programa básico usado.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Carregue o programa básico que corresponda à versão do NCK.

Programm continuation: Interno

411503 Erro na configuração de hardware

Explanation: Tipo de NCU incorreto nos dados de configuração HW

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Carregue a configuração HW com o tipo NCU de máquina

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

428201 Alarme de diagnóstico

Explanation: Foi ativado OB82 ou OB86.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Eliminar a causa da falha indicada

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

428221 Alarme do endereço diagnóstico %Z

Explanation: Foi ativado OB82 ou OB86.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Eliminar a causa da falha indicada

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

428601 Falha do módulo, na unidade de expansão

Explanation: Foi ativado OB82 ou OB86.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Eliminar a causa da falha indicada

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

428602 Nova ocorrência de falha do módulo, na unidade de expansão

Explanation: Foi ativado OB82 ou OB86.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Eliminar a causa da falha indicada

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

428603 Falha do módulo, DP-Master

Explanation: Foi ativado OB82 ou OB86.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Eliminar a causa da falha indicada

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

428604 Falha de um slave DP

Explanation: Foi ativado OB82 ou OB86.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Eliminar a causa da falha indicada

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

428605 Falha de um slave DP

Explanation: Foi ativado OB82 ou OB86.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Eliminar a causa da falha indicada

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

428606 Reincidência na unidade de expansão, erro na parametrização

Explanation: Foi ativado OB82 ou OB86.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Eliminar a causa da falha indicada

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

428607 Reincidência no DP-Slave, erro na parametrização

Explanation: Foi ativado OB82 ou OB86.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Eliminar a causa da falha indicada

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

428608	Reincidência no DP-Slave, discrepância entre configuração ajustada e a atual.
Explanation:	Foi ativado OB82 ou OB86.
Reaction:	Visualização de alarme.
Remedy:	Eliminar a causa da falha indicada
Programm continuation:	Desligue e ligue novamente o comando.

428621	Falha do amplificador
Explanation:	Foi ativado OB82 ou OB86.
Reaction:	Visualização de alarme.
Remedy:	Eliminar a causa da falha indicada
Programm continuation:	Desligue e ligue novamente o comando.

428622	Restabelecimento do amplificador, desvio entre configuração nominal e atual
Explanation:	Foi ativado OB82 ou OB86.
Reaction:	Visualização de alarme.
Remedy:	Eliminar a causa da falha indicada
Programm continuation:	Desligue e ligue novamente o comando.

428623	Falha de um sistema DP-Master, Bus: %2
Explanation:	Foi ativado OB82 ou OB86.
Reaction:	Visualização de alarme.
Remedy:	Eliminar a causa da falha indicada
Programm continuation:	Desligue e ligue novamente o comando.

428624	Falha de um DP-Slave, Bus: %2, Slave: %1
Explanation:	Foi ativado OB82 ou OB86.
Reaction:	Visualização de alarme.
Remedy:	Eliminar a causa da falha indicada
Programm continuation:	Desligue e ligue novamente o comando.

428625	Restabelecimento do DP-Slave com falha, Bus: %2, Slave: %1
Explanation:	Foi ativado OB82 ou OB86.
Reaction:	Visualização de alarme.
Remedy:	Eliminar a causa da falha indicada
Programm continuation:	Desligue e ligue novamente o comando.

428626	Restabelecimento do amplificador, erro na parametrização
Explanation:	Foi ativado OB82 ou OB86.
Reaction:	Visualização de alarme.
Remedy:	Eliminar a causa da falha indicada
Programm continuation:	Desligue e ligue novamente o comando.

428627 Restabelecimento do DP-Slave, erro na parametrização, Bus: %2, Slave: %1

Explanation: Foi ativado OB82 ou OB86.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Eliminar a causa da falha indicada

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

428628 Restabelecimento do DP-Slave, desvio entre configuração nominal e atual, Bus: %2, Slave: %1

Explanation: Foi ativado OB82 ou OB86.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Eliminar a causa da falha indicada

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

428630 Falha do sistema PROFINET-IO

Explanation: Foi ativado OB82 ou OB86.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Eliminar a causa da falha indicada

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

428631 Falha de um PROFINET Devices, Device: %Z

Explanation: Foi ativado OB82 ou OB86.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Eliminar a causa da falha indicada

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

428632 Restabelecimento de PROFINET Device com falha, Device: %Z

Explanation: Foi ativado OB82 ou OB86.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Eliminar a causa da falha indicada

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

428633 Restabelecimento PROFINET Device, desvio entre configuração nominal e atual, Bus: %Z

Explanation: Foi ativado OB82 ou OB86.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Eliminar a causa da falha indicada

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

428634 Restabelecimento de PROFINET Device, erro na parametrização, Device: %Z

Explanation: Foi ativado OB82 ou OB86.

Reaction: Visualização de alarme.

Remedy: Eliminar a causa da falha indicada

Programm continuation: Desligue e ligue novamente o comando.

800000	Erro: Grupo HiGraph FC %A, grafo nº %N, estado %Z
Explanation:	Nenhuma.
Reaction:	Visualização de alarme.
Remedy:	Nenhuma.
Programm continuation:	Interno

810001	OB evento de erro, análise de erro via STEP7 necessária
Explanation:	Mensagem de erro de CLP reduzida. STEP7 é necessário para análise exata.
Reaction:	Visualização de alarme.
Remedy:	Diagnóstico com STEP7.
Programm continuation:	Interno

810002	Erro de sincronismo, análise de erro via STEP7 necessária.
Explanation:	Mensagem de erro de CLP reduzida. STEP7 é necessário para análise exata.
Reaction:	Visualização de alarme.
Remedy:	Diagnóstico com STEP7.
Programm continuation:	Interno

810003	Erro assíncrono, análise de erro via STEP7 necessária.
Explanation:	Mensagem de erro de CLP reduzida. STEP7 é necessário para análise exata.
Reaction:	Visualização de alarme.
Remedy:	Diagnóstico com STEP7.
Programm continuation:	Interno

810004	Evento 'stop/abort', análise de erro via STEP7 necessária.
Explanation:	Mensagem de erro de CLP reduzida. STEP7 é necessário para análise exata.
Reaction:	Visualização de alarme.
Remedy:	Diagnóstico com STEP7.
Programm continuation:	Interno

810005	Evento sequencial de condição operacional, análise de erro via STEP7 necessária
Explanation:	Mensagem de erro de CLP reduzida. STEP7 é necessário para análise exata.
Reaction:	Visualização de alarme.
Remedy:	Diagnóstico com STEP7.
Programm continuation:	Interno

810006	Evento de comunicação de erro, análise do erro via STEP7 necessária
Explanation:	Mensagem de erro de CLP reduzida. STEP7 é necessário para análise exata.
Reaction:	Visualização de alarme.
Remedy:	Diagnóstico com STEP7.
Programm continuation:	Interno

810007	Evento erro de sistema H/F, análise do erro via STEP7 necessária
Explanation:	Mensagem de erro de CLP reduzida. STEP7 é necessário para análise exata.
Reaction:	Visualização de alarme.
Remedy:	Diagnóstico com STEP7.
Programm continuation:	Interno

810008	Erro nos dados de diagnóstico dos módulos, análise do erro via STEP7 necessária
Explanation:	Mensagem de erro de CLP reduzida. STEP7 é necessário para análise exata.
Reaction:	Visualização de alarme.
Remedy:	Exibe alarme, CLP para Stop se necessário.
Programm continuation:	Interno

810009	Evento diagnóstico de usuário, análise de erro via STEP7 necessária.
Explanation:	Mensagem de erro de CLP reduzida. STEP7 é necessário para análise exata.
Reaction:	Visualização de alarme.
Remedy:	Diagnóstico com STEP7.
Programm continuation:	Interno

810015	Evento de diagnóstico de módulo, necessário analisar erro via STEP7
Explanation:	Mensagem de erro de CLP reduzida. STEP7 é necessário para análise exata.
Reaction:	Visualização de alarme.
Remedy:	Diagnóstico com STEP7.
Programm continuation:	Interno

830000	Mensagem: Grupo HiGraph FC %A, grafo nº %N, estado %Z
Explanation:	Nenhuma.
Reaction:	Visualização de alarme.
Remedy:	Nenhuma.
Programm continuation:	Interno

Reações do sistema 9

9.1 Reações do sistema em alarmes SINUMERIK

Reação	Efeito
Bloco de correção com reorganização	A preparação de bloco detectou um erro que pode ser corrigido através de uma modificação de programa. A reorganização é realizada após uma modificação de programa.
Bloco de correção	A preparação de bloco detectou um erro que pode ser corrigido através de uma modificação de programa.
NC troca para modo de acompanhamento	É executado um acompanhamento dos eixos.
INTERPRETERSTOP	A execução do programa é abortada após todos os blocos de preparação (Buffer de interpolação) serem processados.
Reação de alarme local	É executada uma reação de alarme local. No código de programa podem ser executadas ações próprias que são verificadas com esta reação. Assim, por exemplo, a cadeia de blocos é interrompida precocemente quando um alarme Compile Cycle aparece com esta reação.
Nenhuma reação de alarme	Não se realiza nenhuma reação de alarme.
NC não está pronto	NC-Ready não está definido: Frenagem rápida ativa (isto é, com corrente de frenagem máxima) de todos os acionamentos. Exclusão da liberação do controlador de todos os eixos NC. Queda do relé de contato NC-Ready.
BAG não está pronto	BAG-Ready não está definido: Ocorre uma frenagem rápida ativa (isto é, com corrente de frenagem máxima) dos acionamentos desse BAG. A liberação do controlador dos eixos NC envolvidos é excluída.
Canal não está pronto	Canal-Ready não está definido: Ocorre uma frenagem rápida ativa (isto é, com corrente de frenagem máxima) dos acionamentos desse canal. A liberação do controlador dos eixos NC envolvidos é excluída.
NC start inibido para esse canal	Não é possível iniciar nenhum programa nesse canal.
Referência de eixos nesse canal	Os eixos desse canal devem ser referenciados novamente.
Sinais de interface são definidos	Um alarme de sinal de interface VDI é definido.
Indicação do alarme	O alarme é exibido na interface do usuário.
NC-Stop através de alarme	Todos os eixos de canal são paralisados através de parada de rampa.
NC-Stop através de um alarme no final do bloco	NC para quando é atingido o final de um bloco.
Reação de alarme no modo automático	O alarme só é exibido quando o bit 0 da data da máquina MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK estiver definido. A reação é definida quando um alarme só é exibido em modo automático sem operação manual realizada pelo usuário.

Reação	Efeito
Apresentação de alarme	O alarme é exibido quando o bit 1 da data da máquina MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK estiver definido. A apresentação de alarme é usada para avisos que podem ser suprimidos no caso normal.
BAG não operacional atua também em eixos individuais	NC-Ready é cancelado em todos BAGs. Desta forma, a reação corresponde a um "NC não operacional" com a seguinte diferença: "NC-Ready" é cancelado e o bit VDI correspondente, por exemplo, em caso de parada de emergência, não é definido.
Todas as reações específicas de canal com atraso em caso de alarme, indicação de alarme	É executado o buffer específico de canal de todas as reações dos alarmes recebidos e, portanto, estas reações não são ativas. Os alarmes são exibidos na interface do usuário. As reações de BAG e NC são compartilhadas. As reações de alarme atrasadas se tornam ativas quando a reação é excluída através de um código NC interno ativado ou através da reação de alarme configurada "Atraso da reação de alarme é cancelada".
Atrasar todas as reações de alarme em um ciclo IPO no alarme	Todas as reações de alarme são atrasadas em um ciclo quando um alarme é cancelado. Esta funcionalidade é necessária no contexto do desenvolvimento ESR.
O atraso da reação de alarme é cancelado	O estado de "Todas as reações de alarme específicas de canal com atraso em caso de alarme, indicação de alarme" é cancelado.
NC start inibido para esse canal, ASUP--Starts são eventualmente permitidos	Não é possível iniciar nenhum programa nesse canal. ASUPs são eventualmente permitidos.

9.2 Critério de eliminação para alarmes

Critérios de exclusão	Efeito
Excluir o alarme com a tecla Clear ou com NC START.	O alarme é excluído pressionando-se a tecla <ALARM CANCEL> em qualquer canal. Além disso, o alarme é excluído pressionando-se a tecla <CYCLE START> ou <RESET>.
A apresentação do alarme desaparece com a causa do alarme. Nenhuma ação de operação é necessária.	Auto-eliminação do alarme. O alarme não é excluído pela ação do operador, mas sim explicitamente através de um código NC interno ativo.
Limpar o alarme com NC START ou a tecla de RESET e continuar o programa.	O alarme é excluído pressionando-se a tecla <CYCLE START> no canal no qual o alarme ocorreu. Além disso, o alarme é excluído pressionando-se a tecla <RESET>.
Desligue e ligue o controlador.	O alarme é cancelado desligando/ligando o controlador (POWER ON).
Apagar um alarme com a tecla reset. Reiniciar o programa.	O alarme é excluído pressionando-se a tecla <RESET> no canal no qual o alarme ocorreu. Em seguida, reiniciar o programa.
Excluir esse alarme BAG através de tecla RESET em todos os canais. Reiniciar o programa.	O alarme é excluído pressionando-se a tecla <RESET> nos canais nos quais esse alarme BAG ocorreu. Em seguida, reiniciar o programa.
Apagar um alarme em todos os canais com a tecla RESET. Reiniciar o programa.	O alarme é excluído pressionando-se a tecla <RESET> nos canais. Em seguida, reiniciar o programa.

9.3 Reações do sistema por alarmes SINAMICS

A seguir são descritas as ações de falhas utilizadas e seus significados:

Denominação	NENHUM
Reação	Nenhum
Descrição	Nenhuma reação ao ocorrer a falha.

Denominação	OFF1
Reação	Frenagem na rampa de desaceleração do gerador de rampa, seguida por um pulso de desabilitação.
Descrição	Controle de malha fechada de velocidade (p1300 = 20, 21) • n_set=0 é especificado imediatamente para a frenagem na rampa de desaceleração (p1121). • Quando a velocidade zero é detectada, o freio do motor (se parametrizado) é fechado (p1215). Os pulsos são suprimidos quando o tempo de aplicação de freio expirar (p1217). A imobilização é identificada quando o valor efetivo de rotação não alcançar o limite de rotação (p1226), ou quando o valor nominal de rotação ≤ limite de rotação (p1226) tiver o tempo de monitoramento iniciado (p1227) decorrido. Controle de malha fechada de torque (p1300 = 23) • O seguinte se aplica ao controle de malha fechada de torque: Reação como em DESLIGA2. • No caso de comutação para o controle de torque através de p1501 aplica-se: Não há uma resposta específica do freio. Quando o valore efetivo de rotação não alcançar o limite de rotação (p1226) ou o estágio de tempo (p1227) estiver concluído, o freio motor eventualmente parametrizado será fechado. Os pulsos são suprimidos quando o tempo de aplicação de freio expirar (p1217).

Denominação	DESLIGA1_RETARDADO
Reação	Como DESLIGA1, no entanto com retardo.
Descrição	As falhas com esta reação de falha somente se tornarão ativas após o decurso do tempo de retardo de p3136. O tempo restante até DESLIGA1 é exibido em r3137.

Denominação	OFF2
Reação	Pulso interno e externo de desativação
Descrição	Controle da malha fechada de velocidade e de torque • Eliminação instantânea do pulso, o acionamento está "beirando" uma parada. • O freio do motor é fechado imediatamente, caso esteja parametrizado. • O bloqueio do eixo é ativado.

Denominação	OFF3
Reação	Frenagem na rampa de desaceleração do OFF3 seguida por um pulso de desabilitação
Descrição	Controle de malha fechada de velocidade (p1300 = 20, 21) • O acionamento é travado através da especificação imediata de n_nomin = 0 na rampa de retorno DESLIG3 (p1135). • Após a identificação da imobilização, o freio motor eventualmente parametrizado será fechado. Os pulsos são suprimidos quando o tempo de aplicação de freio expirar (p1217). A imobilização é identificada quando o valor efetivo de rotação não alcançar o limite de rotação (p1226) ou quando o tempo de monitoramento (p1227) iniciado com o valor nominal de rotação <= limite de rotação (p1226) tiver decorrido. • O bloqueio do eixo é ativado. Controle de malha fechada de torque (p1300 = 23) • Comutação para a operação regulada pela rotação e outras reações descritas como na operação regulada pela rotação.

Denominação	STOP2
Reação	n_set = 0
Descrição	• O acionamento é travado através da especificação imediata de n_nomin = 0 na rampa de retorno DESLIG3 (p1135). • O acionamento permanece em malha fechada de velocidade.

Denominação	IASC/DCBRK
Reação	-
Descrição	• Para motor síncrono: Na ocorrência de uma falha, na reação é disparada uma frenagem por curto-circuito na armadura. As condições para P1231 = 4 devem ser preenchidas. • Para motor assíncrono: Na ocorrência de uma falha com reação é disparada a frenagem. A frenagem deve ser utilizada em operação (p1232, p1233, p1234).

Denominação	ENCODER
Reação	Pulso interno e externo de desativação (p0491)
Descrição	A reação de falha ENCODER é aplicada de acordo com o ajuste em p0491. Ajustes de fábrica: p0491 = 0 → Falha do encoder resulta em DESLIGA2

Confirmar defeitos

Especifica o padrão de reconhecimento de falhas após a eliminação das causas.

Denominação	POWER ON
Descrição	A falha é reconhecida através de um POWER ON (desligue e ligue o acionamento). **Nota:** Se a causa da falha ainda não tiver sido eliminada, a falha surge novamente imediatamente após a inicialização.

Denominação	IMMEDIATELY
Descrição	A confirmação das falhas pode ser efetuado em um objeto de acionamento individual ou em todos os objetos de acionamento através das seguintes possibilidades: • Definir a confirmação através do parâmetro: – p3981 = 0 → 1 • Confirmação através das entradas Binector: – p2103 BI: 1. Confirmar defeitos – p2104 BI: 2. Confirmar defeitos – p2105 BI: 3. Confirmar defeitos • Confirmar todos os defeitos – p2102 BI: Confirmar todos os defeitos **Nota•** Estas falhas também podem ser confirmadas através de POWER ON. Se a causa da falha ainda não tiver sido eliminada, a falha não será excluída após a confirmação. Falhas do Safety Integrated No caso destas falhas antes da confirmação, a função "STO: Safe Torque Off (torque desativado com segurança) deve ter sua seleção cancelada.

Denominação	PULSO DE DESABILITAÇÃO
Descrição	A falha pode ser confirmada apenas no pulso de desabilitação (r0899.11 = 0). Para a confirmação, existem as mesmas possibilidades como descrito na confirmação IMEDIATA.

Referência ao parâmetro SINAMICS

No campo "causa" e "solução" é feita a referência à alguns parâmetros de SINAMICS com alguns alarmes.

O número do parâmetro consiste em um "p" ou "r", seguido por um número de 4 dígitos (xxxx) e um índice (opcional), por exemplo p0918[0...3].

Literatura

Um descrição detalhada do parâmetro SINAMICS encontra-se em:

Manual de listas SINAMICS S120/ S150

Anexo A

A

A.1 Lista de abreviações

Abreviação	Derivação da abreviação	Significado
ADI4	Analog Drive Interface for 4 Axis	
AC	Adaptive Control	
ALM	Active Line Module	Módulo de alimentação para acionamentos
AS	Sistema de automação	
ASCII	American Standard Code for Information Interchange	Norma americana de códigos para troca de informações
ASIC	Application Specific Integrated Circuit	Circuito de aplicação do usuário
ASUP	Subrotina assíncrona	
AUTO		Modo de operação "Automatic"
AUXFU	Auxiliary Function	Funções auxiliares
AWL	Lista de instruções	
BA	Modo de operação	
BAG	Grupo de modos de operação	
BERO	Chave fim de curso sem contato (sensor de proximidade) com oscilação por reação	
BI	Binector Input	
BHG	Terminal portátil	
BICO	Binector Connector	Tecnologia de interconexão no acionamento
BIN	Binary Files	Arquivos binários
BIOS	Basic Input Output System	
BCS	Sistema básico de coordenadas	
BO	Binector Output	
BTSS	Interface de painel de comando	
CAD	Computer-Auded Design	
CAM	Computer-Aided Manufacturing	
CC	Compile Cycle	Ciclos de compilação
CI	Connector Input	
CF-Card	Compact Flash-Card	
CNC	Computerized Numerical Control	Comando numérico computadorizado
CO	Connector Output	
COM Board	Communication Board	
CP	Communication Processor	
CPU	Central Processing Unit	Unidade de processamento central
CR	Carriage Return	
CRC	Cyclic Redundancy Check	Teste de soma de verificação
CRT	Cathode Ray Tube	Tubos de raios catódicos

Abreviação	Derivação da abreviação	Significado
CSB	Central Service Board	Módulo CLP
CTS	Clear To Send	Mensagem de prontidão para envio em interfaces seriais de dados
CUTCOM	Cutter radius compensation	Correção do raio da ferramenta
DB	Bloco de dados	Bloco de dados no CLP
DBB	Byte de bloco de dados	Byte de bloco de dados no CLP
DBW	Palavra de bloco de dados	Palavra de bloco de dados no CLP
DBX	Bit de bloco de dados	Bit de bloco de dados no CLP
DDE	Dynamic Data Exchange	Troca de dados dinâmica
DDS	Drive Data Set	Grupo de dados de acionamento
DIN	Deutsche Industrie Norm (Norma industrial alemã)	
DIR	Directory	Diretório
DLL	Dynamic Link Library	
DO	Drive Object	Objeto de acionamento
DPM	Dual Port Memory	
DRAM	Dynamic Random Access Memory	Módulo de memória dinâmica
DRF	Differential Resolver Function	Função de resolução diferencial (volante)
DRIVE-CLiQ	Drive Component Link with IQ	
DRY	Dry Run	Avanço de teste
DSB	Decoding Single Block	Bloco simples de decodificação
DSC	Dynamic Servo Control / Dynamic Stiffness Control	
DSR	Data Send Ready	Mensagem de prontidão para envio de interfaces seriais de dados
DW	Palavra de dados	
DWORD	Palavra dupla (atual 32 bits)	
E	Entrada	
E/A	Entrada/saída	
ENC	Encoder	Encoder de valor efetivo
EPROM	Erasable Programmable Read Only Memory	Memória programável apagável somente de leitura
ePS Network Services		Funções para a manutenção remota de máquinas por Internet
EQN		Denominação de tipo de um encoder de valor absoluto com 2048 sinais senoidais/rotações
ESR	Parada e recuo avançados	
ETC	Botão ETC	Expansão da barra de softkeys no mesmo menu
FB	Bloco de função	
FBS	Tela plana	
FC	Function Call	Bloco de função no CLP
FEPROM	Flash-EPROM	Memória de leitura e gravação
FIFO	First In - First Out	Procedimento em que os dados são armazenados em uma memória e novamente chamados
FIPO	Interpolador fino	

Abreviação	Derivação da abreviação	Significado
FM	Módulo de função	
FM-NC	Módulo de função Numerical Control	Controlador numérico
FPU	Floating Point Unit	Unidade de ponto flutuante
FRA	Bloco de construção Frame	
FRAME	Registro de dados	Conversão de coordenadas com componentes de deslocamento de ponto zero, rotação, escalação, espelhamento
FRK	Correção do raio da fresa	
FST	Feed Stop	Parada do avanço
FUP	Diagrama de blocos funcionais (método de programação para CLP)	
FW	Firmware	
GC	Global Control	PROFIBUS: Telegrama Broadcast
GD	Dados globais	
GEO	Geometria, por exemplo, eixo geométrico	
GP	Programa básico	
GS	Estágio de marcha	
GUD	Global User Data	Dados globais de usuário
HD	Hard Disk	Disco rígido
HEX	Abreviação para número hexadecimal	
HiFu	Função auxiliar	
HMI	Human Machine Interface	Interface de usuário SINUMERIK
HSA	Acionamento do fuso principal	
HT	Terminal portátil	Handheld Terminal
HW	Hardware	
IBN	Colocação em operação	
IF	Habilitação de pulsos do módulo de acionamento	
IK (GD)	Comunicação implícita (dados globais)	
IKA	Interpolative Compensation	Compensação interpolatória
IM	Interface Modul	Módulo de interface
INC	Increment	Incremento
INI	Initializing Data	Dados de inicialização
IGBT	Insulated Gate Bipolar Transistor	
IPO	Interpolador	
ISO	International Standardization Organisation	Organização internacional de normalização
JOG	Modo de operação "Jogging"	
KD	Rotação de coordenadas	
KDV	Comparação cruzada de dados	Comparação cruzada de dados entre NC e CLP
K_V	Fator de amplificação do circuito	Fator de amplificação do circuito de controle
KOP	Diagrama Ladder	Método de programação para CLP
LCD	Liquid Crystal Display	Display de cristal líquido
LED	Light Emitting Diode	Diodo emissor de luz
LF	Line Feed	

Abreviação	Derivação da abreviação	Significado
LMS		
LSB	Least Significant Bit	Bit menos significativo
LUD	Local User Data	Dados de usuário
MAC	Media Access Control	
MAIN	Main program	Programa principal (OB1, CLP)
MB	Megabyte	
MCI	Motion Control Interface	
MCIS	Motion Control Information System	
MCP	Machine Control Panel	Painel de comando da máquina
MD	Dados de máquina	
MDA	Modo de operação "Manual Data Automatic"	Entrada manual
MKS	Sistema de coordenadas da máquina	
MPF	Main Program File	Programa principal (programa de peça do NC)
MPI	Multi Point Interface	Interface multiponto
MSTT	Painel de comando da máquina	
NC	Numerical Control	Controlador numérico
NCK	Numerical Control Kernel	Unidade central do controlador numérico
NCU	Numerical Control Unit	Unidade de hardware do NC
NST	Interfaces	Sinal de interface
NV	Deslocamento de ponto zero	
NX	Numerical Extension	Módulo de ampliação do eixo
OB	Bloco de organização no CLP	
OEM	Original Equipment Manufacturer	
OP	Operation Panel	Painel de comando
OPI	Operation Panel Interface	Interface do painel de comando
OSI	Open Systems Interconnection	Norma para comunicação do processador
OPT	Options	Opcionais
PAA	Imagem de processo das saídas	
PAE	Imagem de processo das entradas	
P-Bus	Barramento periférico	
PC	Personal Computer	
PCMCIA	Personal Computer Memory Card International Association	Padrão para cartões de memória
PCU	Programmable Control Unit	
PI	Instância de programa	
PG	Dispositivo de programação	
PLC	Programmable Logic Control	Controlador lógico programável
PN	PROFINET	
PO	POWER ON	
POE	Unidade de organização do programa	Unidade no programa de usuário do CLP
PPU	Panel Processing Unit	Controlador em painel
PTP	Point to Point	Ponto a ponto
PZD	Dados de processo para acionamentos	

Abreviação	Derivação da abreviação	Significado
QEC	Quadrant Error Compensation	Compensação de erro de quadrante
QFK	Compensação de erro de quadrante	
RAM	Random Access Memory	Memória de programa que pode ser lida e gravada
REF POINT		Função "Aproximação do ponto de referência" no modo de operação JOG
REPOS		Função "Reposicionamento" no modo de operação JOG
RPA	R-Parameter Active	Área de memória no NC para números de parâmetro R
RPY	Roll Pitch Yaw	Tipo de rotação de um sistema de coordenadas
RTC	Real Time Clock	Relógio em tempo real
RTS	Request To Send	Ativar a parte de envio, sinal de controle de interfaces seriais de dados
SBL	Single Block	Bloco simples
SBR	Subroutine	Subrotina (CLP)
SBT	Teste seguro dos freios	
SCC	Safety Control Channel	
SD	Data de ajuste	
SDB	Bloco de dados de sistema	
SEA	Setting Data Active	Identificação (tipo de arquivo) para dados de ajuste
SERUPRO	Search–Run by Program Test	Execução de pesquisa por intermédio de teste de programa
SFC	System Function Call	
SGE	Entrada relevante para a segurança	
SGA	Saída relevante para a segurança	
SH	Parada segura	
SIC	Safety Info Channel	
SK	Softkey	
SKP	Skip	Ocultar registro
SLM	Smart Line Module	
SM	Motor de passo	
SPF	Subprogram file	Subrotina (NC)
SPL	Lógica programável segura	
SPS	Controlador lógico programável	
SRAM	Static Random Access Memory	Módulo de memória estática
SRK	Correção do raio de corte	
SSFK	Compensação de erro de passo do fuso	
SSI	Serial Synchron Interface	Interface serial síncrona
STW	Palavra de controle	
SUG	Velocidade periférica do rebolo	
SW	Software	
SYF	System Files	Arquivos de sistema
SYNACT	SYNACT Synchronized Action	Ação sincronizada
TB	Terminal Board (SINAMICS)	

Abreviação	Derivação da abreviação	Significado
TEA	Testing Data Active	Identificação para dados de máquina
TCP	Tool Center Point	Extremidade da ferramenta
TCU	Thin Client Unit	
TEA	Testing Data Active	Identificação para dados de máquina
TM	Terminal Module (SINAMICS)	
TO	Tool Offset	Correção de ferramenta
TOA	Tool Offset Active	Identificação (tipo de arquivo) para correções de ferramenta
TRANSMIT	Transform Milling into Turning	Conversão de coordenadas em tornos para operações de fresamento
TTL	Transistor–Transistor–Logik	Tipo de interface
UFR	User Frame	Deslocamento de ponto zero
UP	Subrotina	
USB	Universal Serial Bus	
USV	Fonte de alimentação ininterrupta	
VDI		Interface interna de comunicação entre o NC e o CLP
VSA	Acionamento de avanço	
VPM	Voltage Protection Module	
VSM	Voltage Sensing Module	
WAB		Função aproximação e afastamento suaves
WKS	Sistema de coordenadas da peça	
WKZ	Ferramenta	
WLK	Correção do comprimento da ferramenta	
WPD	Work Piece Directory	Diretório de peças de trabalho
WZ	Ferramenta	
WZV	Gerenciamento de ferramentas	
WZW	Troca de ferramenta	
ZWS		Espaço de memória temporário
ZOA	Zero Offset Active	Identificação (tipo de arquivo) para dados de deslocamento de ponto zero
ZSW	Palavra de estado (do acionamento)	

A.2 Vista Geral da documentação

Resumo geral da documentação do SINUMERIK 840D sl

Documentação geral

Informativo

Catálogo NC 62

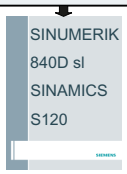
Catálogo PM 21 SIMOTION, SINAMICS S120 e motores para máquinas de produção

Documentação do usuário

Manual de instruções
– Universal
– Torneamento
– Fresamento

Manual de programação
– Fundamento
– Preparação do trabalho
– Ciclos de medição

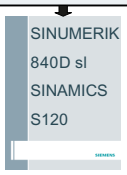
Manual de programação
– Torneamento ISO
– Fresamento ISO



Manual de diagnósticos

Documentação do fabricante e assistência técnica

Manual de equipamento
– NCU
– componentes de operação
e interligação



Manual do sistema
Guia para a projeção da máquina

Manual do sistema
Ctrl Energy

Manual de colocação em funcionamento
– CNC: NCK, PLC, Acionamento
– software básico e software de operação

Manual de listas
– Dados de máquinas
– Sinais de interface
– Variáveis

Documentação do fabricante e assistência técnica

Manual de funções
– Funções básicas
– Funções adicionais
– Funções especiais
– Ações sincronizadas
– Dialetos ISO

Manual de funções
Gerenciamento de ferramentas

Manual de funções
Funções de acionamento

Manual de funções
Safety Integrated

Instruções de projeção
Diretiva de instalação
EMV

Informação / treino

Documentação de treino
– Fresamento simples com ShopMill
– Torneamento simples com ShopTurn

Manual
Construção de ferramentas e de moldes

Documentação eletrônica

DOConCD

My Documentation Manager

Industry Mall

Índice

A

Alert
10203, 107
10204, 107
10208, 108
10209, 108
10222, 108
10223, 109
10225, 109
10226, 109
10299, 109
1030, 21
1031, 21
10600, 110
10601, 110
10604, 110
10605, 111
10610, 111
10620, 111
10621, 112
10625, 112
10630, 113
10631, 113
10632, 113
10633, 114
10634, 114
10635, 114
10636, 114
10637, 115
10650, 115
10651, 115
10652, 116
10653, 116
10654, 117
10655, 117
10656, 117
10657, 118
10658, 118
10700, 118
10701, 119
10702, 119
10703, 119
10704, 120
10706, 120
10707, 120
10710, 120
10720, 121
10721, 121
10722, 122
10723, 122
10730, 123
10731, 123
10732, 124
10733, 124
10735, 125
10736, 125
10740, 125
10741, 126
10742, 126
10743, 126
10744, 127
10745, 127
10746, 127
10747, 128
10748, 128
10750, 128
10751, 129
10752, 129
10753, 129
10754, 130
10755, 130
10756, 131
10757, 131
10758, 131
10759, 132
10760, 132
10761, 133
10762, 133
10763, 133
10764, 134
10765, 134
10766, 134
10767, 135
10768, 135
10769, 135
10770, 136
10771, 136
10772, 136
10773, 137
10774, 137
10775, 137
10776, 138
10777, 138
10778, 138
10779, 139
10780, 139

10781, 139
10782, 140
10783, 140
10784, 140
10790, 141
10791, 141
10792, 141
10793, 142
10794, 142
10795, 142
10800, 143
10805, 143
10810, 143
10820, 144
10860, 144
10861, 144
10862, 145
10865, 145
10866, 145
10870, 146
10880, 146
10881, 147
10882, 147
10883, 147
10890, 147
10891, 148
10900, 148
10910, 148
10911, 149
10912, 149
10913, 150
10914, 150
10915, 150
10916, 151
10917, 151
10930, 151
10931, 151
10932, 152
10933, 152
10934, 152
10940, 153
10941, 153
10942, 153
10943, 154
10944, 154
10945, 154
10946, 154
10947, 155
10948, 155
10949, 155
10950, 155
10951, 156
10955, 156
10956, 156
10958, 157
10960, 157
10961, 157
10962, 158
10963, 158
10970, 158
10980, 158
10982, 159
12000, 159
12010, 160
12020, 160
120200, 721
12030, 160
12040, 161
120400, 721
120401, 721
120402, 721
120403, 722
120404, 722
120405, 722
120406, 722
120407, 723
120408, 723
12050, 161
12060, 161
12070, 162
12080, 162
12090, 162
12100, 163
12110, 163
12120, 163
12130, 164
12140, 164
12150, 164
12160, 165
12161, 165
12162, 166
12163, 168
12164, 168
12170, 168
12180, 169
12185, 169
12190, 169
12200, 170
12205, 170
12210, 170
12220, 171
12230, 171
12240, 171
12250, 172

12260, 172
12261, 172
12270, 173
12280, 173
12290, 174
12300, 174
12310, 175
12320, 175
12330, 175
12340, 176
12350, 176
12360, 177
12370, 177
12380, 177
12390, 178
12400, 179
12410, 179
12420, 179
12430, 180
12440, 180
12450, 180
12460, 181
12470, 181
12475, 182
12480, 182
12481, 182
12490, 182
12495, 183
12500, 183
12510, 184
12520, 184
12530, 185
12540, 185
12550, 185
12551, 186
12552, 186
12553, 186
12554, 187
12555, 187
12556, 187
12560, 188
12570, 188
12571, 188
12572, 189
12573, 189
12580, 189
12581, 190
12582, 190
12583, 190
12584, 191
12585, 191
12586, 191
12587, 192
12588, 192
12589, 193
12590, 193
12600, 193
12610, 194
12620, 194
12630, 194
12640, 194
12641, 195
12650, 195
12660, 195
12661, 196
12700, 196
12701, 196
12710, 196
12712, 197
12720, 197
12722, 197
12724, 198
12726, 198
12728, 198
12730, 198
12740, 199
12750, 199
12755, 199
12770, 199
14000, 200
14001, 200
14004, 200
14005, 201
14006, 201
14007, 201
14008, 202
14009, 202
14010, 202
14011, 203
14012, 203
14013, 204
14014, 204
14015, 204
14016, 205
14017, 205
14018, 205
14019, 206
14020, 206
14021, 206
14022, 207
14024, 207
14025, 207
14026, 208
14027, 208

14028, 208
14030, 208
14033, 209
14034, 209
14035, 209
14036, 209
14037, 210
14038, 210
14039, 210
14040, 210
14045, 211
14048, 211
14050, 212
14051, 212
14055, 212
14060, 213
14065, 213
14066, 213
14070, 214
14080, 215
14082, 215
14085, 215
14088, 216
14091, 216
14092, 217
14093, 217
14094, 217
14095, 218
14096, 218
14097, 219
14098, 219
14099, 219
14101, 220
14102, 220
14103, 220
14104, 221
14106, 222
14107, 222
14108, 222
14109, 223
14110, 223
14111, 223
14112, 224
14113, 224
14114, 224
14115, 225
14116, 225
14117, 225
14118, 225
14119, 225
14120, 226
14121, 226
14122, 226
14123, 227
14124, 227
14125, 227
14126, 227
14127, 227
14128, 228
14129, 228
14130, 228
14131, 229
14132, 229
14133, 229
14134, 229
14136, 230
14137, 230
14138, 230
14139, 231
14140, 231
14144, 231
14146, 231
14147, 232
14148, 232
14150, 232
14151, 232
14152, 233
14153, 233
14154, 234
14155, 234
14156, 234
14157, 234
14158, 235
14159, 235
14160, 235
14162, 236
14165, 236
14166, 237
14170, 237
14180, 237
14181, 238
14182, 238
14183, 238
14184, 239
14185, 239
14186, 239
14196, 240
14197, 240
14198, 241
14199, 241
14200, 241
14210, 242
14250, 242
14260, 242

14270, 243
14280, 243
14290, 243
14300, 243
14320, 244
14400, 244
14401, 245
14402, 245
14403, 246
14404, 246
14410, 247
14411, 247
14412, 247
14413, 247
14414, 248
14415, 248
14420, 248
14430, 249
14432, 249
14434, 249
14500, 249
14510, 250
14520, 250
14530, 250
14540, 251
14541, 251
14542, 251
14543, 252
14544, 252
14545, 252
14546, 252
14547, 253
14548, 253
14549, 253
14550, 254
14551, 254
14600, 255
14601, 255
14602, 255
14603, 256
14610, 256
14615, 256
14620, 257
14621, 257
14622, 257
14623, 258
14624, 258
14625, 258
14650, 258
14660, 259
14700, 259
14701, 259
14710, 260
14711, 261
14712, 261
14720, 262
14730, 263
14740, 263
14745, 263
14750, 263
14751, 264
14752, 264
14753, 264
14754, 265
14756, 265
14757, 265
14758, 266
14759, 266
14760, 266
14761, 267
14762, 267
14763, 267
14764, 267
14765, 268
14766, 268
14767, 268
14768, 269
14769, 269
14770, 269
14780, 270
14781, 270
14782, 271
14783, 271
14784, 271
14790, 272
14800, 272
14810, 272
14811, 272
14812, 273
14815, 273
14820, 273
14821, 274
14822, 274
14823, 275
14824, 275
14840, 276
14850, 276
14860, 276
14861, 277
14862, 277
14863, 277
14900, 277
14910, 278
14920, 278

15000, 278
150000, 723
150001, 723
150002, 724
150003, 724
150004, 724
150005, 724
15010, 278
150100, 724
15020, 279
150201, 724
150202, 725
150204, 725
150205, 725
150206, 725
150207, 726
15021, 279
15025, 279
15030, 280
150300, 726
150301, 726
150400, 726
150401, 726
150402, 727
150403, 727
150404, 727
150410, 727
15100, 280
15110, 281
15120, 281
15122, 281
15150, 282
15160, 282
15165, 283
15166, 283
15170, 284
15171, 284
15172, 284
15173, 284
15175, 285
15176, 285
15177, 285
15179, 286
15180, 286
15182, 286
15185, 287
15186, 287
15187, 287
15188, 287
15189, 288
15190, 288
15300, 288
15310, 289
15320, 289
15330, 289
15340, 289
15350, 289
15360, 290
15370, 290
15380, 290
15390, 290
15395, 291
15400, 291
15410, 291
15420, 291
15450, 292
15460, 292
15500, 292
15700, 293
15701, 293
15800, 293
15810, 294
15900, 294
15910, 294
15950, 295
15960, 295
16000, 295
16005, 296
16010, 296
16015, 296
16016, 296
16017, 297
16020, 297
16025, 298
16100, 298
16105, 299
16111, 299
16112, 299
16120, 299
16130, 300
16140, 300
16150, 300
16200, 300
16300, 301
16400, 301
16410, 301
16420, 302
16421, 302
16422, 302
16423, 302
16424, 303
16430, 303
16440, 303
16500, 303

16510, 304
16520, 304
16600, 304
16605, 305
16670, 305
16671, 305
16672, 306
16673, 306
16674, 307
16675, 307
16676, 307
16677, 308
16678, 308
16679, 308
16680, 309
16681, 309
16682, 309
16684, 310
16685, 310
16686, 310
16687, 310
16688, 311
16689, 311
16690, 311
16691, 312
16692, 312
16694, 312
16695, 312
16696, 313
16697, 313
16698, 313
16699, 314
16700, 314
16701, 314
16715, 315
16720, 315
16730, 315
16735, 316
16740, 316
16746, 316
16747, 317
16748, 317
16750, 317
16751, 318
16755, 318
16757, 318
16758, 319
16760, 319
16761, 319
16762, 319
16763, 320
16765, 320
16766, 320
16767, 320
16769, 321
16770, 321
16771, 321
16772, 322
16773, 322
16774, 322
16775, 323
16776, 323
16777, 323
16778, 324
16779, 324
16780, 324
16781, 324
16782, 325
16783, 325
16785, 325
16786, 326
16787, 326
16788, 326
16789, 326
16790, 327
16791, 327
16792, 327
16793, 327
16794, 328
16795, 328
16796, 328
16797, 328
16798, 329
16799, 329
16800, 329
16810, 330
16820, 330
16830, 330
16903, 331
16904, 331
16905, 331
16906, 331
16907, 331
16908, 331
16909, 332
16911, 332
16912, 332
16913, 332
16914, 333
16915, 333
16916, 333
16918, 333
16919, 333
16920, 334

16921, 334
16922, 334
16923, 334
16924, 335
16925, 335
16926, 335
16927, 335
16928, 336
16930, 336
16931, 337
16932, 337
16933, 337
16934, 337
16935, 338
16936, 338
16937, 338
16938, 338
16939, 339
16940, 339
16941, 339
16942, 340
16943, 340
16944, 341
16945, 341
16946, 341
16947, 341
16948, 342
16949, 342
16950, 343
16951, 343
16952, 343
16953, 343
16954, 344
16955, 344
16956, 344
16957, 345
16959, 345
16960, 345
16961, 345
16962, 345
16963, 346
16964, 346
16965, 346
16966, 346
16967, 347
17000, 347
17001, 347
17010, 348
17018, 349
17020, 349
17030, 349
17035, 350
17040, 350
17050, 350
17052, 351
17055, 351
17060, 352
17070, 352
17071, 352
17080, 352
17090, 353
17095, 353
17100, 353
17110, 354
17120, 354
17130, 354
17140, 354
17150, 355
17160, 355
17170, 355
17180, 356
17181, 356
17182, 356
17183, 357
17188, 357
17189, 357
17190, 358
17191, 358
17192, 359
17193, 359
17194, 359
17195, 360
17200, 360
17202, 360
17210, 361
17212, 361
17214, 362
17215, 362
17216, 362
17218, 363
17220, 363
17224, 363
17230, 363
17240, 364
17250, 364
17255, 364
17260, 364
17261, 365
17262, 365
17270, 366
17500, 366
17501, 366
17502, 367
17503, 367

17505, 367
17510, 368
17600, 368
17601, 368
17602, 369
17603, 369
17604, 369
17605, 370
17610, 370
17620, 370
17630, 370
17640, 371
17650, 371
17800, 371
17810, 372
17811, 372
17812, 372
17813, 372
17814, 373
17815, 373
17820, 373
17821, 374
17822, 374
17823, 374
17825, 374
17830, 375
17831, 375
17833, 375
17900, 376
18000, 376
18001, 377
18002, 377
18003, 378
18004, 379
18005, 380
18006, 380
18100, 380
18101, 380
18102, 381
18200, 381
18201, 381
18202, 381
18203, 382
18204, 382
18205, 382
18300, 383
18310, 383
18311, 383
18312, 383
18313, 384
18314, 384
18400, 384
2000, 21
20000, 385
20001, 385
20002, 385
20003, 386
20004, 386
20005, 387
20006, 387
20007, 388
20008, 388
2001, 22
20050, 388
20051, 388
20052, 389
20053, 389
20054, 389
20055, 390
20056, 390
20057, 390
20058, 390
20059, 391
20060, 391
20061, 391
20062, 392
20063, 392
20064, 392
20065, 392
20070, 393
20071, 393
20072, 393
20073, 394
20074, 394
20075, 394
20076, 395
20077, 395
20078, 395
20079, 396
20080, 396
20081, 396
20082, 396
20083, 397
20085, 397
20090, 397
20091, 398
20092, 398
20093, 399
20094, 399
20095, 400
20096, 400
20097, 400
201000, 729
201001, 729

201002, 730
201003, 730
201004, 730
201005, 730
201006, 731
201007, 732
201009, 732
201010, 732
201011, 732
201012, 733
201013, 733
201015, 734
201016, 734
201017, 734
201018, 735
201019, 735
201020, 736
201023, 736
201030, 736
201031, 736
201032, 737
201033, 737
201034, 737
201035, 737
201036, 738
201038, 738
201039, 739
201040, 740
201041, 740
201042, 741
201043, 743
201044, 744
201045, 744
201049, 745
201050, 745
201054, 745
201055, 746
201056, 746
201057, 746
201058, 747
201059, 747
201060, 747
201061, 747
201063, 748
201064, 748
201068, 748
201069, 749
201070, 749
201072, 749
201073, 749
201099, 750
201104, 750
201105, 750
201106, 750
201107, 751
201110, 751
201111, 751
201112, 751
201120, 751
201122, 752
201123, 753
201150, 753
201151, 753
201152, 754
20120, 400
201200, 754
201205, 754
20121, 401
20122, 401
201221, 754
201222, 755
201223, 755
201224, 757
20123, 401
20124, 401
20125, 402
201250, 757
201251, 757
201255, 757
201256, 758
201257, 758
201260, 758
201275, 759
201276, 759
20130, 402
201302, 759
201303, 760
201304, 760
201305, 761
201306, 761
201314, 761
201315, 762
201316, 762
201317, 762
201318, 763
201319, 763
201320, 763
201321, 763
201322, 764
201323, 764
201324, 764
201325, 765
201330, 765
201331, 767

201340, 767
201341, 768
201354, 769
201355, 769
201356, 770
201357, 770
201358, 771
201359, 771
201360, 771
201361, 772
201362, 773
201375, 773
20138, 402
201380, 774
201381, 774
201382, 775
201383, 775
201384, 776
201385, 776
201386, 777
201389, 777
20139, 403
20140, 403
20141, 404
201416, 778
20142, 404
201420, 778
201425, 779
201428, 780
20143, 404
20144, 405
20145, 405
201451, 780
20146, 405
20147, 405
20148, 406
201481, 781
201482, 781
201483, 782
201484, 782
201485, 783
201486, 783
201487, 784
201489, 785
20149, 406
20150, 407
201505, 785
201506, 785
201507, 785
201508, 786
201510, 786
201511, 786
201512, 787
201513, 787
201514, 787
201515, 788
201590, 788
20160, 407
201600, 788, 789
201611, 789, 793
201612, 797
201620, 798
201621, 798
201625, 798
201630, 799
201631, 800
201640, 800
201641, 801, 802
201649, 802
201650, 802, 804
201651, 806
201652, 807, 809
201653, 812
201654, 812
201655, 813
201656, 813
201657, 814
201658, 814
201659, 814, 816, 818
201660, 820
201661, 820
201662, 821
201663, 821
201664, 821
201665, 822
201666, 822
201669, 822
201670, 823
201671, 824
201672, 824, 825
201673, 826
201674, 826
201679, 827
201680, 827
201681, 827, 829
201682, 833
201683, 835
201684, 835
201685, 836
201686, 836
201687, 836
201688, 837
201689, 837
201690, 838

201691, 838
201692, 839
201693, 839
201694, 840
201695, 840
201696, 840
201697, 841
201698, 841
201699, 842
20170, 407
201700, 842
201701, 843
201706, 843, 844
201707, 844
201708, 845
201709, 845
201710, 846
201711, 846, 853
201712, 860
201714, 862
201715, 862
201716, 862
201730, 863
201745, 863
201750, 863
201751, 864
201752, 864
201770, 864
201772, 865
201773, 866
201774, 868
201780, 868
201781, 869
201782, 869
201783, 869
201784, 870
201785, 871
201786, 871
201787, 871
201788, 872
201789, 872
201794, 872
201795, 873
201796, 873
201797, 874
201798, 874
201799, 874
201800, 875
201839, 875
201840, 876
201900, 876
201902, 878
201903, 879
201910, 879
201911, 880
201912, 880
201913, 880
201914, 881
201915, 881
201920, 881
201921, 882
201930, 882
201931, 882
201932, 883
201940, 883
201941, 883
201943, 883
201944, 884
201945, 884
201946, 884
201950, 885
201951, 885
201952, 885
201953, 886
201954, 886
201955, 886
201970, 886
201971, 887
201972, 887
201979, 887
201980, 887
201981, 888
201982, 888
201989, 888
201990, 889
20200, 407
202000, 889
202005, 889
202006, 889
202007, 890
202008, 890
202009, 890
20201, 408
202010, 891
202011, 891
202015, 891
202016, 891
202020, 892
202025, 892
202026, 892
20203, 408
202030, 893
20204, 408
202040, 893

202041, 893
202047, 894
20205, 408
202050, 894
202051, 894
202055, 894
202056, 895
202057, 895
202058, 895
202059, 895
202060, 896
202061, 896
202062, 896
202063, 896
202070, 896
202075, 897
202080, 897
202085, 897
202095, 897
202096, 898
202097, 898
202098, 898
202099, 899
20210, 409
202100, 899
20211, 409
202150, 899
202151, 900
202152, 900
20300, 409
203000, 901
203001, 901
20301, 409
20302, 410
20304, 410
20306, 410
20308, 410
20310, 411
203500, 901
203501, 901
203505, 902, 903
203506, 904
203507, 904, 905
203510, 905, 906, 907
203550, 907
203590, 907
205000, 907
205001, 908
205002, 908
205003, 909
205004, 909
205005, 909
205006, 909
205007, 910
205050, 910
205051, 910
205052, 910
205053, 911
205054, 911
205055, 911, 912
205056, 912
205057, 912
205058, 912
205059, 913
205060, 913
205061, 913
205064, 913
205065, 913
205118, 914
205119, 914
206000, 915
206010, 916
206050, 916
206052, 916
206100, 917
206105, 917
206200, 917
206205, 918
206207, 919
206210, 919
206211, 920
206215, 920
206250, 921
206255, 921
206260, 921
206261, 922
206262, 922
206300, 922
206301, 923
206310, 923
206311, 924
206320, 924
206321, 924
206350, 925
206351, 925
206400, 925
206401, 926
206500, 926
206502, 927
206503, 927
206504, 927
206505, 927
206601, 927
206602, 928

206700, 928
206800, 928
206810, 929
206849, 929
206850, 929
206851, 929
206855, 930
206860, 930
206900, 930
206901, 931
206904, 931
206905, 931
206906, 932
206907, 932
206908, 932
206909, 932
206921, 933
206922, 933
207011, 933, 934
207012, 935
207013, 935
207014, 936
207015, 936
207016, 937
207017, 937
207018, 938
207080, 938
207082, 938
207083, 939
207084, 939
207085, 940
207086, 940
207087, 940
207088, 941
207089, 941
207090, 941
207091, 942
207092, 942
207093, 942
207100, 942
207110, 943
207140, 943
207200, 943
207220, 943
207300, 944
207311, 944
207312, 944
207320, 945
207321, 946
207329, 946
207330, 946
207331, 947
207350, 947
207351, 947
207354, 947
207400, 948
207401, 949
207402, 949
207403, 949, 950
207404, 950
207405, 950
207406, 950
207407, 951
207409, 951
207410, 951
207411, 952
207412, 952
207413, 953
207414, 954
207415, 954
207416, 955
207417, 955
207419, 956
207420, 956, 957
207421, 957
207422, 958
207423, 958
207424, 958
207425, 959
207426, 959
207428, 959
207429, 959
207430, 960
207431, 960
207432, 960
207433, 961
207434, 961
207439, 962
207440, 962
207441, 963
207442, 963
207443, 963
207446, 964
207447, 964
207448, 964
207449, 965
207450, 965
207451, 966
207452, 966
207453, 966
207454, 966
207455, 967
207456, 967
207457, 967

207458, 967
207459, 968
207460, 968
207461, 968
207462, 968
207463, 968
207464, 969
207465, 969
207466, 969
207467, 969
207468, 970
207469, 970
207470, 970
207471, 970
207472, 971
207473, 971
207474, 971
207475, 971
207476, 971
207477, 971
207478, 972
207479, 972
207480, 972
207481, 972
207482, 972
207483, 973
207484, 973
207485, 973
207486, 973
207487, 974
207488, 974
207489, 974
207490, 974
207491, 974
207492, 975
207493, 975
207494, 976
207495, 976
207496, 976
207497, 977
207498, 977
207499, 977
207500, 978
207501, 978
207502, 978
207503, 979
207504, 979
207505, 979
207509, 979
207510, 980
207511, 980
207512, 981
207514, 981
207515, 982
207516, 982
207517, 982
207518, 982
207519, 983
207520, 983
207530, 983
207531, 984
207541, 984
207550, 984
207551, 984, 985
207552, 985
207553, 986
207555, 987
207556, 987
207557, 988
207558, 988
207559, 988
207560, 988
207561, 989
207562, 989
207563, 989
207565, 990
207566, 990
207567, 990
207569, 991
207570, 991
207575, 991
207576, 992
207577, 992
207578, 992
207579, 993
207580, 993
207581, 993
207582, 994
207583, 994
207584, 994
207585, 994
207586, 994
207587, 995
207588, 995
207589, 995
207590, 995
207591, 996
207592, 996
207593, 996
207594, 996
207595, 997
207596, 997
207597, 997
207598, 998

207599, 998
207600, 999
207601, 999
207750, 1000
207751, 1000
207752, 1000
207753, 1001
207754, 1001
207755, 1002
207756, 1002
207800, 1002
207801, 1002, 1003
207802, 1003
207805, 1004
207807, 1004
207808, 1005
207810, 1005
207815, 1005, 1006
207820, 1007
207825, 1007
207826, 1007
207840, 1008
207841, 1008
207850, 1008
207851, 1009
207852, 1009
207860, 1009
207861, 1009
207862, 1010
207890, 1010
207898, 1010
207899, 1010
207900, 1011
207901, 1012
207902, 1012, 1013
207903, 1014
207904, 1015
207905, 1015
207906, 1015
207907, 1017
207908, 1017
207909, 1017
207910, 1017, 1018
207913, 1018
207914, 1019
207918, 1019
207920, 1019
207921, 1019
207922, 1020
207923, 1020
207924, 1020
207925, 1020
207926, 1020
207927, 1021
207928, 1021
207930, 1021
207931, 1022
207932, 1023
207934, 1023
207935, 1023
207940, 1024
207941, 1025
207942, 1025
207943, 1025
207950, 1026
207955, 1026
207956, 1027
207960, 1027
207961, 1028
207963, 1028
207965, 1029
207966, 1029
207967, 1030
207968, 1030
207969, 1030
207970, 1032
207971, 1033, 1034
207975, 1034
207976, 1034
207980, 1035
207981, 1035
207982, 1036
207983, 1037
207984, 1037
207985, 1038
207986, 1039
207987, 1039
207988, 1039
207989, 1039
207990, 1040, 1042, 1044
207991, 1046
207993, 1046
207994, 1047
207995, 1047
207996, 1050
207998, 1051
207999, 1051
208000, 1051
208010, 1051
208500, 1052
208501, 1052
208502, 1052
208504, 1053
208510, 1053

208511, 1053
208520, 1054
208526, 1054
208530, 1055
208550, 1055
208560, 1055
208561, 1056
208562, 1056
208563, 1056
208564, 1057
208565, 1057
208700, 1058
208701, 1058
208702, 1059
208703, 1059
208751, 1060
208752, 1060
208753, 1060
208754, 1060
208755, 1061
208756, 1061
208757, 1061
208758, 1061
208759, 1062
208760, 1062
208800, 1063
208802, 1063
2100, 22
2101, 22
2102, 23
2110, 23
2120, 23
2130, 23
213000, 1063
213001, 1064
213009, 1064
213010, 1065
213020, 1065
213100, 1065
213101, 1066
213102, 1066
2140, 24
21550, 411
21600, 411
21610, 411
21611, 412
21612, 412
21613, 413
21614, 413
21615, 414
21616, 414
21617, 414
21618, 415
21619, 415
21620, 415
21650, 416
21660, 416
21665, 416
21670, 417
21700, 417
21701, 417
21702, 418
21703, 418
21740, 419
21750, 419
21751, 419
21752, 419
21760, 420
21800, 420
2192, 24
2195, 24
2196, 24
2200, 25
22000, 421
22001, 421
22002, 421
22005, 422
22006, 422
22010, 423
22011, 423
22012, 423
22013, 423
22014, 424
22015, 424
22016, 424
22018, 425
22019, 425
22020, 425
22022, 426
22024, 426
22025, 426
22026, 427
22030, 427
22033, 427
22035, 428
22036, 428
22037, 429
22038, 429
22040, 429
22045, 429
22050, 430
22051, 430
22052, 430
22053, 431

22054, 431
22055, 431
22057, 432
22058, 432
22060, 432
22062, 432
22064, 433
22065, 433
22066, 433
22067, 434
22068, 434
22069, 435
22070, 435
22071, 435
22100, 436
22200, 436
22250, 437
22260, 437
22270, 437
22271, 438
22272, 438
22275, 438
22280, 439
22290, 439
22291, 439
22292, 440
22295, 440
22296, 441
22297, 442
22320, 442
22321, 442
22322, 443
22324, 443
22326, 443
22400, 444
230001, 1066
230002, 1067, 1068
230003, 1068
230004, 1069
230005, 1069
230006, 1070
230008, 1070
230010, 1071
230011, 1071
230012, 1071
230013, 1072
230015, 1072
230016, 1073
230017, 1073
230020, 1074
230021, 1075
230022, 1076
230024, 1076
230025, 1077
230027, 1077
230030, 1079
230031, 1079
230032, 1080
230033, 1080
230034, 1081
230035, 1081
230036, 1082
230037, 1082
230038, 1082
230039, 1082
230040, 1083
230041, 1084
230042, 1084
230043, 1085
230044, 1085, 1086
230045, 1086
230046, 1086, 1087
230047, 1087
230048, 1087
230049, 1088
230050, 1088
230052, 1088
230053, 1088
230054, 1088
230055, 1089
230057, 1089
230059, 1089
230060, 1089
230061, 1090
230065, 1090
230070, 1090
230071, 1091
230072, 1091
230073, 1091
230074, 1091
230080, 1092
230081, 1093
230105, 1094
230314, 1094
230315, 1094
230502, 1094
230600, 1095
230611, 1095, 1097
230620, 1099
230621, 1100
230625, 1100
230630, 1101
230631, 1102
230640, 1102, 1103

230649, 1104
230650, 1104
230651, 1105
230652, 1105
230655, 1106
230656, 1106
230657, 1107
230659, 1107, 1108
230662, 1109
230664, 1110
230665, 1110
230666, 1110
230672, 1111
230674, 1111
230680, 1111
230681, 1112, 1113
230682, 1115, 1116
230683, 1116
230684, 1117
230685, 1117
230688, 1117
230692, 1118
230693, 1118
230700, 1119
230701, 1119
230706, 1120
230707, 1121
230708, 1121
230709, 1121
230710, 1122
230711, 1122, 1124
230712, 1129
230714, 1129
230715, 1129
230716, 1130
230730, 1130
230770, 1131
230772, 1132
230773, 1132
230788, 1134
230797, 1134
230798, 1134
230799, 1135
230800, 1135
230801, 1135
230802, 1136
230804, 1136
230805, 1136
230809, 1136
230810, 1137
230820, 1137
230835, 1138
230836, 1138
230837, 1138
230840, 1139
230845, 1140
230850, 1141
230851, 1141
230853, 1141
230860, 1142
230875, 1143
230885, 1144
230886, 1144
230887, 1145
230895, 1145
230896, 1146
230899, 1146
230903, 1146
230907, 1147
230919, 1147
230920, 1147
230930, 1148
230950, 1148
230999, 1148
231100, 1149
231101, 1149
231103, 1150
231110, 1150
231111, 1152
231112, 1153
231115, 1153
231116, 1154
231117, 1155
231118, 1155
231120, 1156
231121, 1156
231122, 1157
231123, 1157
231125, 1157
231126, 1158
231129, 1158
231130, 1159
231131, 1160
231135, 1160
231136, 1161
231137, 1162
231138, 1163
231142, 1163
231150, 1164
231151, 1164
231152, 1164
231153, 1165
231160, 1165
231161, 1165

231163, 1166
231400, 1166
231401, 1167
231405, 1167
231407, 1167
231410, 1167
231411, 1168
231412, 1168
231414, 1169
231415, 1169
231418, 1170
231419, 1170
231421, 1171
231422, 1171
231429, 1172
231431, 1172
231432, 1173
231442, 1173
231443, 1173
231460, 1174
231461, 1174
231462, 1174
231463, 1175
231470, 1175
231500, 1175
231501, 1175
231502, 1176
231503, 1176
231700, 1177
231800, 1177
231801, 1177
231802, 1177
231804, 1178
231805, 1178
231806, 1179
231811, 1180
231812, 1180
231813, 1181
231820, 1181
231835, 1182
231836, 1183
231837, 1183
231840, 1184
231845, 1185
231850, 1186
231851, 1186
231860, 1187
231875, 1188
231885, 1189
231886, 1189
231887, 1190
231895, 1190
231896, 1191
231899, 1191
231902, 1192
231903, 1192
231905, 1192
231912, 1193
231915, 1194
231916, 1194, 1195
231920, 1195
231930, 1196
231940, 1196
231950, 1196
231999, 1197
232100, 1197
232101, 1197
232103, 1198
232110, 1198
232111, 1200
232112, 1201
232115, 1202
232116, 1202
232117, 1203
232118, 1203
232120, 1204
232121, 1204
232122, 1205
232123, 1205
232125, 1205
232126, 1206
232129, 1206
232130, 1207
232131, 1207
232135, 1208
232136, 1209
232137, 1210
232138, 1211
232142, 1211
232150, 1212
232151, 1212
232152, 1212
232153, 1212
232160, 1213
232161, 1213
232163, 1213
232400, 1214
232401, 1214
232405, 1215
232407, 1215
232410, 1215
232411, 1216
232412, 1216
232414, 1216

232415, 1217
232418, 1217
232419, 1218
232421, 1218
232422, 1219
232429, 1219
232431, 1219
232432, 1220
232442, 1220
232443, 1220
232460, 1221
232461, 1221
232462, 1222
232463, 1222
232470, 1222
232500, 1222
232501, 1223
232502, 1223
232503, 1223
232700, 1223
232800, 1224
232801, 1224
232802, 1224
232804, 1225
232805, 1225
232806, 1225
232811, 1226
232812, 1227
232813, 1227
232820, 1227
232835, 1228
232836, 1229
232837, 1229
232840, 1229
232845, 1230
232850, 1231
232851, 1231
232860, 1232
232875, 1233
232885, 1234
232886, 1234
232887, 1235
232895, 1235
232896, 1236
232899, 1236
232902, 1236
232903, 1237
232905, 1237
232912, 1238
232915, 1239
232916, 1239
232920, 1240
232930, 1240
232940, 1241
232950, 1241
232999, 1241
233100, 1241
233101, 1242
233103, 1242
233110, 1243
233111, 1244
233112, 1245
233115, 1246
233116, 1246
233117, 1247
233118, 1247
233120, 1248
233121, 1248
233122, 1249
233123, 1249
233125, 1249
233126, 1250
233129, 1250
233130, 1251
233131, 1251
233135, 1252
233136, 1253
233137, 1254
233138, 1255
233142, 1255
233150, 1256
233151, 1256
233152, 1256
233153, 1256
233160, 1257
233161, 1257
233163, 1257
233400, 1258
233401, 1258
233405, 1259
233407, 1259
233410, 1259
233411, 1260
233412, 1260
233414, 1260
233415, 1261
233418, 1261
233419, 1262
233421, 1262
233422, 1263
233429, 1263
233431, 1263
233432, 1264
233442, 1264

233443, 1264
233460, 1265
233461, 1265
233462, 1266
233463, 1266
233470, 1266
233500, 1266
233501, 1267
233502, 1267
233503, 1267
233700, 1267
233800, 1268
233801, 1268
233802, 1268
233804, 1269
233805, 1269
233806, 1269
233811, 1270
233812, 1271
233813, 1271
233820, 1271
233835, 1272
233836, 1273
233837, 1273
233840, 1273
233845, 1274
233850, 1275
233851, 1275
233860, 1276
233875, 1277
233885, 1278
233886, 1278
233887, 1279
233895, 1279
233896, 1280
233899, 1280
233902, 1280
233903, 1281
233905, 1281
233912, 1282
233915, 1283
233916, 1283
233920, 1284
233930, 1284
233940, 1285
233950, 1285
233999, 1285
234207, 1285
234211, 1286
234800, 1286
234801, 1286
234802, 1287
234803, 1287
234804, 1287
234805, 1287
234806, 1288
234807, 1288
234820, 1288
234835, 1289
234836, 1290
234837, 1290
234840, 1290
234845, 1291
234850, 1292
234851, 1292
234860, 1292
234875, 1293
234885, 1294
234886, 1294
234887, 1295
234895, 1295
234896, 1296
234899, 1296
234903, 1296, 1297
234904, 1297
234905, 1297
234920, 1297
234950, 1297
234999, 1298
235000, 1298
235001, 1298
235002, 1299
235003, 1299
235004, 1300
235005, 1301
235006, 1301
235009, 1301
235011, 1302
235012, 1302
235013, 1302
235014, 1304
235015, 1304
235016, 1306
235040, 1306
235043, 1306
235051, 1307
235052, 1309
235053, 1309
235054, 1310
235075, 1310
235080, 1310
235081, 1311
235150, 1311
235151, 1311

235152, 1313
235200, 1314
235207, 1314
235208, 1315
235209, 1315
235210, 1316
235211, 1316
235212, 1316
235213, 1317
235214, 1317
235220, 1317
235221, 1318
235222, 1318
235223, 1319
235224, 1319
235225, 1319
235226, 1320
235227, 1320
235228, 1320
235229, 1321
235230, 1321
235231, 1322
235232, 1322
235233, 1322
235400, 1323
235401, 1323
235402, 1324
235403, 1324
235404, 1325
235405, 1326
235406, 1326
235407, 1327
235410, 1327
235411, 1327
235412, 1328
235413, 1328
235414, 1328
235415, 1329
235416, 1329
235417, 1329
235800, 1330
235801, 1330
235802, 1330
235803, 1331
235804, 1331
235805, 1331
235807, 1331
235820, 1331
235835, 1332
235836, 1333
235837, 1333
235840, 1333
235845, 1334
235850, 1335
235851, 1335
235860, 1335
235875, 1336
235885, 1337
235886, 1337
235887, 1338
235895, 1338
235896, 1339
235899, 1339
235903, 1339
235904, 1339
235905, 1340
235906, 1340
235907, 1340
235910, 1340
235911, 1341
235920, 1341
235921, 1341
235922, 1342
235923, 1342
235924, 1342
235925, 1342
235926, 1343
235927, 1343
235928, 1343
235929, 1344
235930, 1344
235931, 1344
235950, 1345
235999, 1345
236207, 1345
236211, 1345
236214, 1346
236216, 1346
236217, 1346
236800, 1346
236801, 1347
236802, 1347
236804, 1347
236805, 1347
236820, 1348
236835, 1348
236836, 1349
236837, 1349
236840, 1350
236845, 1351
236851, 1352
236860, 1352
236875, 1353
236885, 1354

236886, 1354
236887, 1355
236895, 1355
236896, 1356
236899, 1356
236950, 1356
236999, 1357
237001, 1357
237002, 1357
237003, 1358
237004, 1358
237005, 1358
237012, 1359
237013, 1359
237024, 1359
237025, 1360
237034, 1360
237036, 1361
237040, 1361
237041, 1361
237043, 1362
237044, 1362
237045, 1362
237049, 1362
237050, 1363
237052, 1363
237056, 1363
237310, 1363
237311, 1364
237312, 1364
237313, 1365
237502, 1365
237800, 1365
237801, 1365
237802, 1366
237804, 1366
237805, 1366
237820, 1366
237835, 1367
237836, 1368
237837, 1368
237840, 1369
237845, 1370
237850, 1371
237851, 1371
237860, 1371
237875, 1372
237885, 1373
237886, 1373
237887, 1374
237895, 1374
237896, 1375
237899, 1375
237903, 1375
237950, 1376
237999, 1376
240000, 1376
240001, 1377
240002, 1377
240003, 1377
240004, 1377
240005, 1377
240100, 1378
240101, 1378
240102, 1378
240103, 1378
240104, 1378
240105, 1379
240799, 1379
240801, 1379
240820, 1379
240825, 1380
240835, 1380
240836, 1381
240837, 1381
240845, 1382
240851, 1382
240860, 1382
240875, 1383
240885, 1384
240886, 1384
240887, 1385
240895, 1385
249150, 1385
249151, 1386
249152, 1386
249153, 1386
249154, 1386
249155, 1387
249156, 1387
249170, 1387
249171, 1387, 1388
249172, 1388
249173, 1388
249200, 1388
249201, 1389
249204, 1389
249920, 1389
249921, 1390
249922, 1390
249923, 1390
249924, 1390
249926, 1391
249927, 1391

249933, 1391
249934, 1391
249935, 1392
249936, 1392
249937, 1392
249938, 1393
249939, 1393
249998, 1393
25000, 444
250001, 1393
250002, 1394
250003, 1394
250004, 1394
250005, 1395
250006, 1395
25001, 444
250010, 1395
250020, 1396
25010, 445
25011, 445
25020, 445
25021, 446
25022, 446
25030, 447
25031, 447
25040, 448
25042, 448
25050, 449
25060, 449
25070, 450
25080, 450
25100, 450
25105, 451
25110, 451
25200, 452
25201, 452
25202, 452
25220, 453
26000, 453
26001, 454
26002, 454
26003, 455
26004, 455
26005, 456
26006, 456
26007, 457
26008, 457
26009, 457
26010, 457
26011, 458
26012, 458
26014, 458
26015, 459
26016, 459
26017, 459
26018, 460
26019, 460
26020, 460
26022, 461
26024, 461
26025, 461
26026, 461
26027, 462
26030, 462
26031, 463
26032, 463
26040, 463
26050, 464
26051, 464
26052, 464
26053, 465
26054, 465
26070, 465
26072, 466
26074, 466
26075, 466
26076, 466
26077, 467
26078, 467
26080, 467
26081, 467
26082, 468
26100, 468
26101, 468
26102, 469
26105, 469
26106, 469
26110, 470
26120, 470
26121, 470
26122, 471
26124, 471
26126, 471
26201, 472
26202, 472
26204, 472
26208, 473
26210, 473
26211, 473
26216, 474
26218, 474
26220, 474
26222, 475
26224, 475

26225, 475
26226, 476
26227, 476
26228, 476
26229, 477
26230, 477
26231, 477
26232, 477
26233, 478
26234, 478
26235, 478
26236, 479
26237, 479
26238, 479
26239, 479
26240, 480
26241, 480
26244, 480
26246, 481
26248, 481
26250, 481
26252, 482
26253, 482
26254, 482
26255, 483
26260, 483
26261, 483
26262, 483
26263, 484
26264, 484
26266, 484
26267, 485
26268, 485
26269, 485
26270, 486
26272, 486
26276, 487
26278, 487
26280, 487
26281, 488
26282, 488
26284, 488
26286, 489
26290, 489
26291, 489
26292, 490
26293, 490
26294, 490
26295, 490
26296, 491
26298, 491
27000, 491
27001, 492
27002, 506
27003, 506
27004, 506
27005, 507
27007, 507
27008, 508
27010, 508
27011, 508
27012, 509
27013, 509
27020, 509
27021, 510
27022, 510
27023, 510
27024, 511
27032, 511
27033, 512
27034, 514
27035, 515
27036, 515
27037, 515
27038, 516
27039, 516
27040, 517
27050, 517
27060, 518
27070, 518
27071, 518
27072, 519
27073, 519
27090, 519
27091, 521
27092, 521
27093, 521
27095, 522
27096, 522
27097, 522
27098, 523
27099, 523
27100, 524
27101, 524
27102, 525
27103, 525
27104, 526
27105, 527
27106, 529
27107, 529
27110, 530
27111, 530
27112, 530
27113, 531

27124, 531
27132, 532
27135, 532
27140, 532
27200, 533
27201, 533
27202, 533
27203, 534
27204, 534
27205, 534
27206, 535
27207, 535
27208, 535
27220, 536
27221, 536
27222, 536
27223, 537
27224, 537
27225, 537
27240, 538
27241, 538
27242, 539
27250, 539
27251, 539
27252, 540
27253, 540
27254, 541
27255, 541
27256, 542
27257, 542
27299, 543
27300, 543
27301, 543
27302, 544
27303, 544
27305, 545
27306, 545
27350, 545
27351, 546
27352, 547
27353, 547
27354, 547
27355, 548
27801, 549
27810, 549
27811, 550
27813, 550
27830, 550
27900, 551
28000, 551
28001, 551
28002, 551
28003, 552
28004, 552
28005, 552
28007, 553
28008, 553
28009, 553
28010, 554
28011, 554
28012, 554
28020, 555
28022, 555
28030, 555
28031, 556
28032, 556
28033, 556
2900, 25
29033, 557
3000, 25
300402, 1397
300406, 1397
300410, 1397
300412, 1398
300423, 1398
380001, 1399
380003, 1400
380005, 1401
380020, 1401
380022, 1402
380040, 1402
380050, 1403
380051, 1404
380060, 1404
380070, 1405
380071, 1405
380072, 1405
380075, 1406
380076, 1406
380077, 1406
380100, 1407
380110, 1407
380500, 1407
380501, 1408
380502, 1408
380503, 1408
4000, 26
4001, 26
400102, 1409
400103, 1409
400106, 1409
400109, 1409
400110, 1409
400111, 1409

400117, 1410
400119, 1410
400120, 1410
400121, 1410
400122, 1410
400123, 1410
400124, 1410
400125, 1411
400126, 1411
400127, 1411
400128, 1411
400129, 1411
400130, 1411
400131, 1411
400132, 1412
400133, 1412
400134, 1412
400135, 1412
400136, 1412
400137, 1412
400138, 1412
400139, 1413
400140, 1413
400141, 1413
400142, 1413
400143, 1413
400144, 1413
400145, 1413
400146, 1414
400147, 1414
400148, 1414
400149, 1414
400150, 1414
400151, 1414
400152, 1414
400153, 1415
400154, 1415
400155, 1415
400156, 1415
400157, 1415
400158, 1415
400159, 1415
400160, 1416
400161, 1416
400171, 1416
400172, 1416
400173, 1416
400174, 1416
400176, 1416
400177, 1417
4002, 27
400201, 1417
400202, 1417
400203, 1417
400204, 1417
400250, 1417
400251, 1417
400252, 1418
400253, 1418
400254, 1418
400255, 1418
400256, 1418
400257, 1418
400260, 1419
400261, 1419
400262, 1419
400264, 1419
400265, 1419
400266, 1419
400267, 1419
400268, 1420
400269, 1420
400270, 1420
400271, 1420
400272, 1420
400274, 1420
400275, 1421
400276, 1421
400277, 1421
4003, 28
4004, 28
4005, 28
400551, 1421
400552, 1421
400553, 1421
4006, 29
400601, 1421
400602, 1422
400603, 1422
400604, 1422
4007, 29
4009, 30
400902, 1422
400903, 1422
4010, 30
401003, 1422
401004, 1422
401005, 1423
401006, 1423
401007, 1423
4011, 31
4012, 31
4013, 32
4014, 32

4015, 33
401502, 1423
4016, 33
401602, 1423
4017, 33
401702, 1423
4018, 34
401805, 1423
4019, 34
401901, 1424
401902, 1424
4020, 34
4021, 35
4022, 35
4023, 35
4024, 36
402401, 1424
402402, 1424
4025, 36
402501, 1424
402502, 1424
4026, 36
402601, 1424
402602, 1425
4027, 37
4028, 37
4029, 37
4030, 37
403000, 1425
403001, 1425
403071, 1425
403072, 1425
403073, 1425
4031, 38
4032, 38
4033, 38
4034, 39
4035, 39
4036, 39
4037, 40
4038, 40
4039, 40
4040, 41
4041, 41
4045, 41
4050, 42
4060, 42
4062, 43
4065, 43
4070, 43
4071, 44
4073, 44
4075, 44
4076, 45
4077, 45
4080, 46
4082, 46
4090, 46
410141, 1425
410142, 1426
410143, 1426
410144, 1426
410145, 1426
410146, 1426
410150, 1426
410151, 1426
410160, 1427
410900, 1427
410901, 1427
410902, 1427
410903, 1427
410904, 1427
410905, 1427
410906, 1428
4110, 46
4111, 47
411101, 1428
4112, 47
4113, 47
4114, 47
4115, 48
411501, 1428
411502, 1428
411503, 1428
4150, 48
4152, 48
4160, 49
4170, 49
4180, 49
4181, 50
4182, 50
4183, 50
4184, 51
4185, 51
4200, 51
4210, 52
4215, 52
4220, 52
4225, 53
4230, 53
4240, 53
4250, 54
4252, 54
4254, 54

4260, 54
4270, 55
4275, 55
4280, 56
4282, 56
428201, 1428
428221, 1428
428601, 1429
428602, 1429
428603, 1429
428604, 1429
428605, 1429
428606, 1429
428607, 1429
428608, 1430
428621, 1430
428622, 1430
428623, 1430
428624, 1430
428625, 1430
428626, 1430
428627, 1431
428628, 1431
428630, 1431
428631, 1431
428632, 1431
428633, 1431
428634, 1431
4300, 56
4310, 56
4320, 57
4334, 57
4336, 57
4338, 58
4340, 58
4341, 58
4342, 59
4343, 59
4344, 60
4345, 60
4346, 60
4347, 61
4348, 61
4349, 64
4400, 64
4402, 64
4500, 64
4501, 65
4502, 65
4503, 65
4600, 65
4610, 66
4611, 66
4620, 66
4621, 66
4630, 66
4631, 67
4632, 67
4640, 67
4641, 67
4700, 68
4702, 68
5000, 68
6000, 68
6010, 69
6020, 71
6030, 72
6035, 72
6100, 72
61000, 559
61001, 559
61002, 559
61003, 559
61004, 560
61005, 560
61006, 560
61007, 560
61008, 560
61009, 561
61010, 561
61011, 561
61012, 561
61013, 562
61014, 562
61015, 562
61016, 562
61017, 562
61018, 563
61019, 563
61020, 563
61021, 563
61022, 564
61023, 564
61024, 564
61025, 564
61026, 565
61027, 565
61028, 565
61029, 565
61030, 566
61031, 566
61032, 566
61033, 566
61034, 567

61035, 567
61036, 567
61037, 567
61038, 568
61039, 568
61040, 568
61041, 568
61042, 569
61043, 569
61044, 570
61045, 570
61046, 570
61047, 570
61048, 571
61049, 571
61050, 571
61051, 571
61052, 572
61053, 572
61054, 572
61055, 572
61056, 573
61057, 573
61058, 573
61059, 573
61060, 574
61061, 574
61062, 574
61063, 574
61064, 575
61065, 575
61066, 575
61067, 575
61068, 576
61069, 576
61070, 576
61098, 576
61099, 577
61101, 577
61102, 577
61103, 578
61104, 578
61105, 578
61106, 578
61107, 578
61108, 579
61109, 579
61110, 579
61111, 579
61112, 580
61113, 580
61114, 580
61115, 580
61116, 581
61117, 581
61118, 581
61119, 581
61120, 582
61121, 582
61122, 582
61123, 582
61124, 583
61125, 583
61126, 583
61127, 583
61128, 584
61129, 584
61130, 584
61131, 584
61132, 585
61133, 585
61134, 585
61135, 585
61136, 586
61137, 586
61138, 586
61139, 586
61140, 587
61141, 587
61142, 587
61143, 587
61144, 588
61145, 588
61146, 588
61147, 588
61148, 589
61149, 589
61150, 589
61151, 590
61152, 590
61153, 590
61154, 591
61155, 591
61156, 591
61157, 591
61158, 591
61159, 592
61160, 592
61161, 592
61162, 592
61163, 592
61164, 592
61165, 593
61166, 593

61167, 593
61168, 593
61169, 593
61170, 593
61171, 593
61172, 593
61173, 594
61174, 594
61175, 594
61176, 594
61177, 594
61178, 595
61179, 595
61180, 595
61181, 595
61182, 595
61183, 596
61184, 596
61185, 596
61186, 596
61187, 596
61188, 597
61189, 597
61190, 597
61191, 598
61192, 598
61193, 599
61194, 599
61195, 599
61196, 600
61197, 600
61198, 600
61199, 600
61200, 600
61201, 601
61202, 601
61203, 601
61204, 601
61205, 602
61206, 602
61207, 602
61208, 602
61209, 603
61210, 603
61211, 603
61212, 603
61213, 604
61214, 604
61215, 604
61216, 604
61217, 604
61218, 605
61219, 605
61220, 605
61221, 605
61222, 606
61223, 606
61224, 606
61225, 606
61226, 607
61227, 607
61228, 607
61229, 607
61230, 608
61231, 608
61232, 608
61233, 608
61234, 609
61235, 609
61236, 609
61237, 609
61238, 610
61239, 610
61240, 610
61241, 610
61242, 611
61243, 611
61244, 611
61245, 611
61246, 612
61247, 612
61248, 612
61249, 612
61250, 613
61251, 613
61252, 613
61253, 613
61254, 614
61255, 614
61256, 614
61257, 614
61258, 615
61259, 615
61260, 615
61261, 615
61262, 616
61263, 616
61264, 616
61265, 617
61266, 617
61267, 617
61268, 617
61269, 618
61270, 618

61271, 618
61272, 618
61273, 619
61274, 619
61275, 619
61276, 619
61277, 620
61278, 620
61279, 620
61280, 620
61281, 621
61282, 621
61283, 621
61284, 621
61285, 622
61286, 622
61287, 622
61288, 622
61289, 623
61290, 623
61291, 623
61292, 623
61293, 624
61294, 624
61295, 624
61296, 624
61297, 625
61298, 625
61299, 625
61300, 625
61301, 626
61302, 626
61303, 626
61304, 626
61305, 626
61306, 627
61307, 627
61308, 627
61309, 627
61310, 628
61311, 628
61312, 628
61313, 628
61314, 628
61315, 628
61316, 628
61317, 629
61318, 629
61319, 629
61320, 629
61321, 629
61322, 630
61323, 630
61324, 630
61325, 630
61326, 630
61327, 630
61328, 631
61329, 631
61330, 631
61331, 631
61332, 631
61333, 631
61334, 632
61335, 632
61336, 632
61337, 632
61338, 632
61339, 633
61340, 633
61341, 633
61342, 633
61343, 633
61344, 633
61345, 634
61346, 634
61347, 634
61348, 634
61349, 634
61350, 635
61351, 635
61352, 635
61353, 635
61354, 635
61355, 635
61356, 636
61357, 636
61358, 636
61359, 636
61360, 636
61361, 636
61364, 636
61365, 637
61366, 637
61367, 637
61368, 637
61369, 637
61371, 638
61372, 638
61373, 638
61374, 638
61375, 638
61376, 639
61377, 639

61378, 639
61379, 639
61380, 639
61381, 639
61382, 639
61383, 640
61384, 640
61385, 640
61401, 640
61402, 640
61403, 640
61404, 640
61405, 641
61406, 641
61407, 641
61408, 641
61409, 641
61410, 641
61411, 641
61412, 642
61413, 642
61414, 642
61415, 642
61416, 642
61417, 642
61418, 642
61419, 643
61420, 643
61421, 643
61422, 643
61423, 644
61424, 644
61425, 644
61426, 645
61427, 645
61428, 645
61429, 646
61430, 646
61440, 647
61441, 647
61442, 647
61443, 647
61444, 647
61445, 648
61446, 648
61501, 648
61502, 648
61503, 648
61504, 648
61505, 648
61506, 649
61507, 649
61508, 649
61509, 649
61510, 649
61511, 649
61512, 650
61513, 650
61514, 650
61515, 650
61517, 650
61518, 650
61519, 651
61520, 651
61521, 651
61522, 651
61523, 651
61524, 651
61525, 652
61526, 652
61527, 652
61529, 652
61530, 652
61531, 652
61532, 653
61533, 653
61540, 653
61541, 653
61542, 653
61543, 653
61544, 654
61545, 654
61546, 654
61547, 654
61548, 654
61549, 654
61550, 655
61551, 655
61552, 655
61553, 655
61555, 656
61556, 656
61557, 656
61558, 656
61559, 656
61560, 656
61561, 657
61562, 657
61563, 657
61564, 657
61565, 657
61566, 657
61567, 658
61568, 658

61569, 658
61570, 658
61571, 659
61572, 659
61573, 659
61574, 659
61575, 660
61576, 660
61601, 660
61602, 660
61603, 660
61604, 661
61605, 661
61606, 661
61607, 661
61608, 661
61609, 662
61610, 662
61611, 662
61612, 662
61613, 662
61614, 663
61615, 663
61616, 663
61617, 663
61618, 664
61619, 664
61620, 664
61621, 664
61622, 665
61623, 665
61624, 665
61625, 665
61626, 666
61700, 666
61701, 666
61702, 666
61703, 667
61704, 667
61705, 667
61706, 667
61707, 668
61708, 668
61709, 668
61710, 668
61711, 669
61712, 669
61713, 669
61714, 669
61730, 670
61731, 670
61732, 670
61733, 670
61734, 671
61735, 671
61736, 671
61737, 671
61738, 672
61739, 672
61740, 672
61741, 672
61742, 673
61743, 673
61744, 673
61745, 673
61746, 674
61747, 674
61748, 674
61749, 674
61750, 675
61751, 675
61752, 675
61753, 675
61754, 676
61755, 676
61756, 676
61757, 676
61758, 677
61800, 677
61801, 677
61802, 677
61803, 678
61804, 678
61805, 678
61806, 678
61807, 679
61808, 679
61809, 679
61810, 679
61811, 680
61812, 680
61813, 680
61814, 680
61815, 680
61816, 681
61817, 681
61818, 681
61819, 681
61840, 682
61841, 682
61842, 682
61850, 683
61851, 683
61852, 683

61853, 683
61854, 684
61855, 684
61856, 684
61857, 684
61858, 685
61859, 685
61860, 685
61861, 685
61862, 686
61863, 686
61864, 686
61865, 686
61866, 687
61867, 687
61868, 687
61869, 687
61870, 688
61900, 688
61901, 688
61902, 688
61903, 689
61904, 689
61905, 689
61906, 689
61907, 690
61908, 690
61909, 690
61910, 690
61911, 691
61912, 691
61913, 691
61914, 691
61915, 692
61916, 692
61917, 692
61918, 692
61919, 693
61920, 693
61930, 693
61931, 693
61932, 694
61933, 694
61934, 694
61935, 694
61936, 695
61937, 695
61938, 695
61939, 695
61940, 696
61941, 696
61942, 696
61943, 696
61944, 697
61945, 697
61946, 697
61947, 698
61948, 698
61949, 698
61950, 698
61951, 699
61952, 699
6200, 73
62000, 699
62098, 699
62100, 699
62101, 700
62102, 700
62103, 700
62104, 700
62105, 700
62106, 700
62107, 701
62108, 701
62180, 701
62181, 701
62182, 701
62183, 701
62184, 702
62185, 702
62186, 702
62187, 702
62200, 702
62201, 702
62202, 703
62300, 703
62301, 703
62303, 703
62304, 703
62305, 703
62306, 703
62307, 704
62310, 704
62311, 704
62312, 704
62314, 704
62315, 704
62316, 704
62317, 705
62318, 705
62319, 705
62320, 705
62321, 705
62322, 705

62377, 705
62500, 706
62501, 706
62502, 706
62503, 706
6401, 73
6402, 73
6403, 74
6404, 74
6405, 74
6406, 75
6407, 76
6408, 76
6409, 76
6410, 77
6411, 77
6412, 77
6413, 78
6421, 78
6422, 79
6423, 79
6424, 79
6425, 80
6430, 80
6431, 81
6432, 81
6433, 81
6434, 81
6436, 82
6437, 82
6438, 82
6441, 83
6442, 83
6450, 83
6451, 84
6452, 84
6453, 84
6454, 85
6455, 85
6460, 85
6462, 85
6464, 86
6500, 86
6510, 86
6520, 86
6530, 87
6540, 87
6550, 87
6560, 87
6568, 87
6569, 88
6570, 88
6580, 88
6581, 88
6582, 88
6583, 88
6584, 88
6585, 89
6693, 89
6694, 89
6700, 89
7000, 89
7010, 90
7020, 90
7100, 90
7200, 90
7201, 91
7202, 91
7203, 91
7204, 92
7205, 92
7300, 92
7301, 92
7500, 93
75000, 707
75005, 707
75010, 707
75015, 708
75016, 708
75018, 708
75019, 709
75020, 709
75021, 709
75025, 710
75050, 710
75051, 710
75060, 711
75061, 711
75062, 711
75070, 711
75071, 711
75090, 712
75200, 712
75210, 712
75212, 712
75214, 713
75250, 713
75255, 713
75260, 713
75263, 714
75265, 714
75270, 714
75273, 714
75274, 715

75275, 715
75500, 715
75501, 716
75600, 716
75601, 717
75604, 717
75605, 717
75606, 718
75607, 718
75608, 718
75609, 718
75610, 719
75611, 719
75651, 719
75652, 720
75653, 720
8000, 93
800000, 1432
8010, 93
8012, 94
8020, 94
8021, 94
8022, 95
8023, 95
8024, 95
8025, 95
8026, 96
8027, 96
8030, 96
8031, 96
8032, 97
8034, 97
8036, 97
8037, 97
8038, 98
8040, 98
8041, 98
8044, 98
8045, 99
8050, 99
8051, 99
8052, 100
8053, 100
8080, 100
8081, 100
8082, 100
8083, 101
8084, 101
8085, 101
8086, 101
8088, 102
8089, 102
8098, 102
8100, 102
810001, 1432
810002, 1432
810003, 1432
810004, 1432
810005, 1432
810006, 1432
810007, 1433
810008, 1433
810009, 1433
810015, 1433
8101, 103
8102, 103
8122, 103
8124, 104
8126, 104
8128, 105
8130, 106
830000, 1433
9000, 106
9050, 106
9052, 107

C

Critérios de exclusão, 1437